

CE

 **Aprimatic**<sup>®</sup>

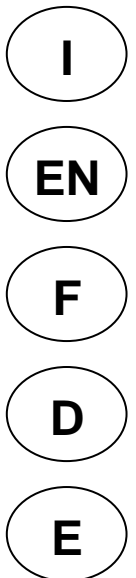


**Motore Tubolare Wireless**  
**Wireless Tubular Motor**  
**Moteur Tubolaire sans fil**  
**Rohrmotor Wireless**  
**Motores Tubolares Wireless**

Istruzioni per l'installazione  
*Installations instructions*  
Instructions pour l'installation  
*Installationsanleitung*  
Instrucciones para la instalación



Type Approved  
Safety  
Regular Production  
Surveillance  
[www.tuv.com](http://www.tuv.com)  
ID 2000000000



DS43810-001D

LBT0189

## AVVERTENZE GENERALI PER LA SICUREZZA

- Le presenti avvertenze sono parte integrante ed essenziale del prodotto e devono essere consegnate all'utilizzatore.
- Leggerle attentamente in quanto forniscono importanti indicazioni riguardanti la sicurezza di installazione, uso e manutenzione.
- È necessario conservare queste istruzioni e trasmetterle ad eventuali subentranti nell'uso dell'impianto.
- Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando fissi.
- Tenere i telecomandi lontano dai bambini.
- Controllare almeno ogni 6 mesi l'impianto per scoprire eventuali sbilanciamenti e segni di usura o danni a cavi e molle. Nell'ipotesi essi risultassero danneggiati, non tentare una riparazione o una regolazione, ma provvedere alla sostituzione.
- In presenza di altre persone, prestare attenzione fino al termine dell'operazione di chiusura per evitare situazioni di pericolo.
- Prima dell'installazione devono essere allontanati tutti i cavi elettrici non necessari.
- Tutti i meccanismi non necessari per il funzionamento motorizzato devono essere disattivate.
- Le parti in movimento del motore devono essere protette se questo è montato ad un'altezza inferiore ai 2,5m.
- Nelle tende da sole, la distanza in orizzontale tra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente deve essere garantita ad almeno 0,4m.

## ISTRUZIONI MOTORE TUBOLARE

### 1. CARATTERISTICHE DEL PRODOTTO E SUO UTILIZZO

I motori tubolari APRIMATIC vengono impiegati tipicamente per automatizzare avvolgibili e tende da sole.

Nella scelta del tipo di motore in funzione dell'applicazione, si dovrà considerare la coppia nominale ed il tempo di funzionamento riportati sui dati di targa. Il diametro minimo del tubo su cui il motore può essere installato è 40mm per il 43800/001; 52mm per le versioni 43801/001-002 e 43810/001-002; 60mm per le versioni 43801/003 e 43810/003.

I prodotti sono silenziosi nel funzionamento, discreti da vedere, compatti nelle dimensioni e si installano rapidamente. Per allungare la vita utile del motore, questo è munito al suo interno di un dispositivo di protezione contro il surriscaldamento che ne comporta lo spegnimento automatico in caso di funzionamento prolungato.

I tubolari dotati di finecorsa elettronico, posseggono la funzione di rilevamento ostacoli.

### 2. TIPO MOTORI

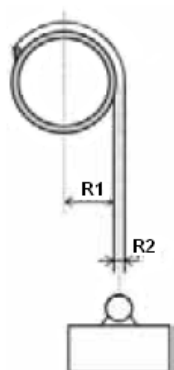
#### 2.1. Tipo motori e Caratteristiche tecniche

Codice prodotto	Modello tipo	Tipo manovra (*)	Ø (mm)	Nm	Finecorsa	Alimentazione	Velocità (min <sup>-1</sup> )	Tempo nom. funzion.	Grado Protez.	Temp. funzion.	Lungh. cavo conn.
43800/001	35 SMS 10 Nm	SMS	35	10	Elettronico	230V - 50Hz	17	Massimo 4 minuti	IP44	-15°C ÷ +50°C	1,9m
43801/001	45 SMS 20 Nm	SMS	45	20	Elettronico	230V - 50Hz	15				
43801/002	45 SMS 30 Nm	SMS	45	30	Elettronico	230V - 50Hz	15				
43801/003	45 SMS 50 Nm	SMS	45	50	Elettronico	230V - 50Hz	12				
43810/001	45 CMS 20 Nm	CMS	45	20	Meccanico	230V - 50Hz	15				
43810/002	45 CMS 30 Nm	CMS	45	30	Meccanico	230V - 50Hz	15				
43810/003	45 CMS 50 Nm	CMS	45	50	Meccanico	230V - 50Hz	12				

#### (\*) Legenda:

**SMS:** Senza Manovra Soccorso

**CMS:** Con Manovra Soccorso



$$PESO = \frac{\text{Coppia nominale motore (Nm)}}{\text{Leva di sollevamento (Nm)}}$$

La coppia nominale motore in Nm (Newton per metro) è indicata sull'etichetta del motore.

La leva di sollevamento si ottiene sommando il raggio del tubo di avvolgimento (R1 nel disegno a lato) più la metà dello spessore della tapparella (R2 nel disegno a lato) oppure più la metà della corda che sorregge il peso applicato.

#### ESEMPIO IN METRI

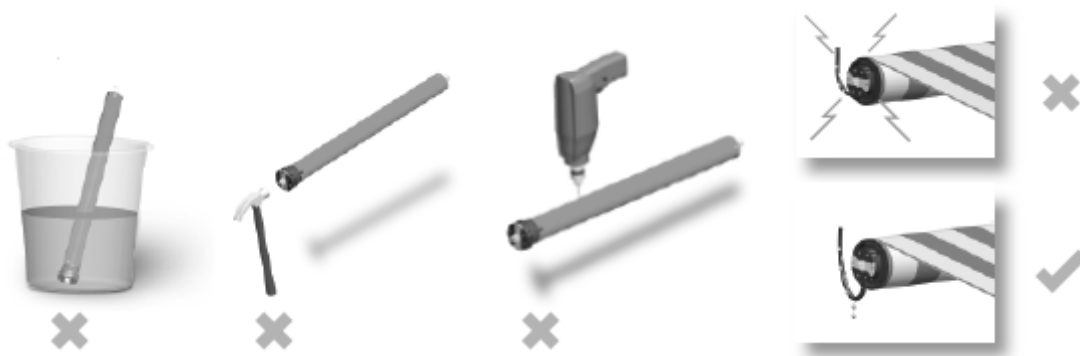
Coppia del motore 45 Nm.  
 Diametro tubo 60mm  
 per cui R1= 30mm (0,030m)  
 Spessore della tapparella 10mm  
 per cui R2= 5 mm (0,005m)

$$PESO = \frac{45 \text{ Nm}}{0,030 \text{ m} + 0,005} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,035 \text{ m}} = 1285 \text{ N}$$

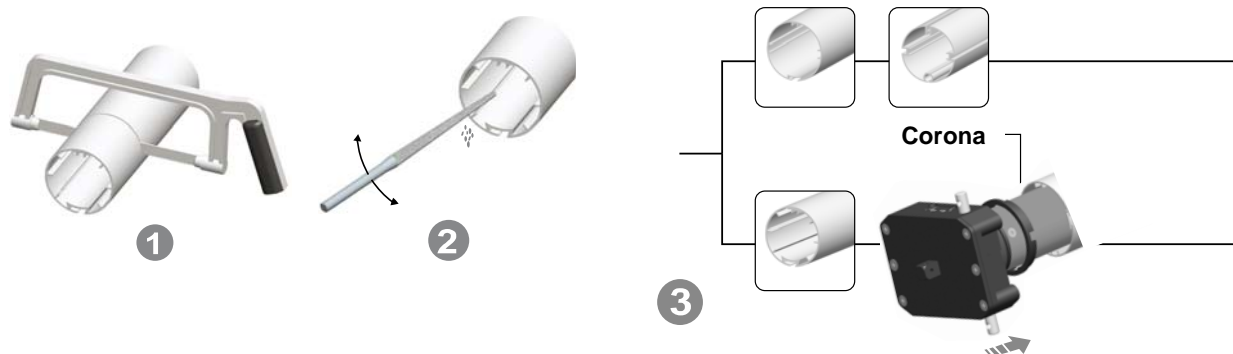
$$9,81 \text{ N} = 1 \text{ Kg} \quad PESO = \frac{1285 \text{ Nm}}{9,81} = 131 \text{ Kg}$$

### 3. ISTRUZIONI PER L'INSTALLAZIONE

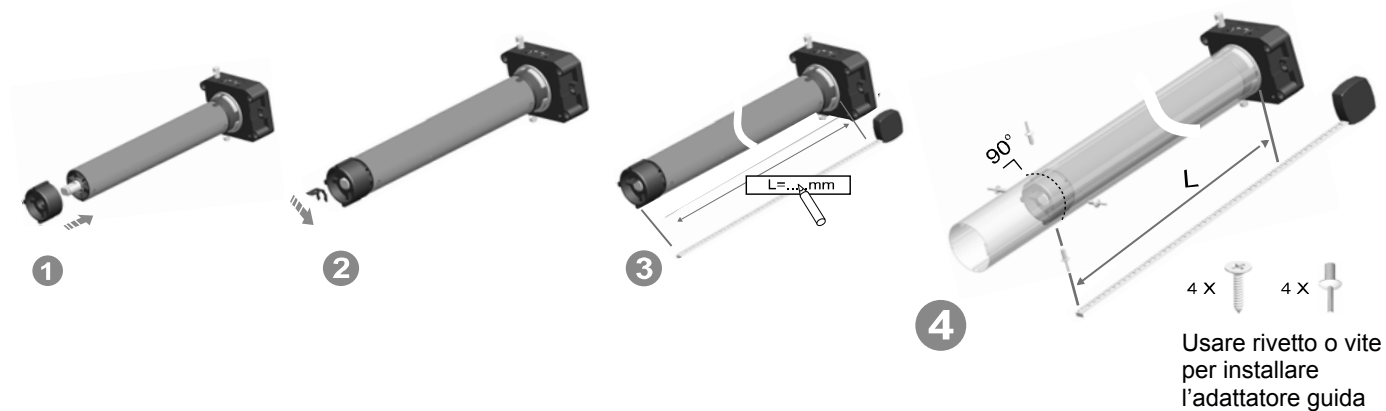
#### 3.1 Precauzioni per l'installazione



#### 3.2 Installazione corona

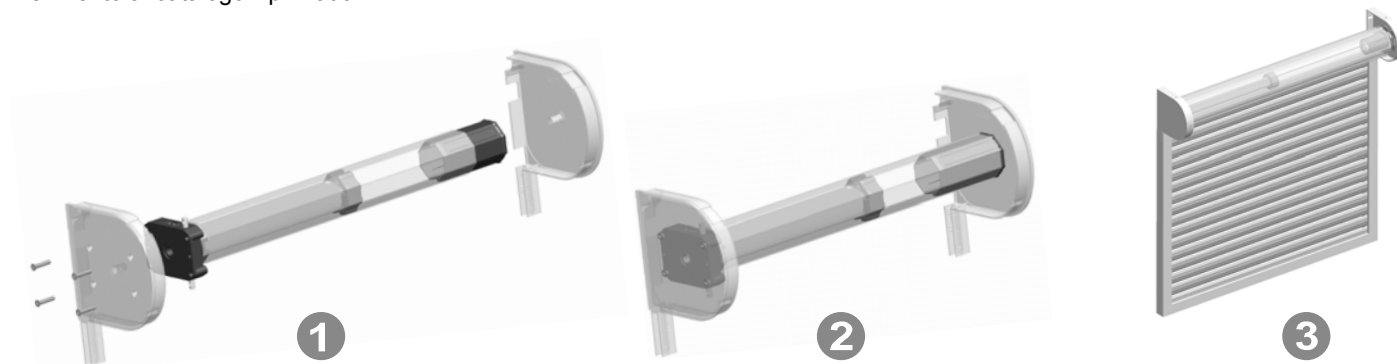


#### 3.3 Installazione adattatore guida



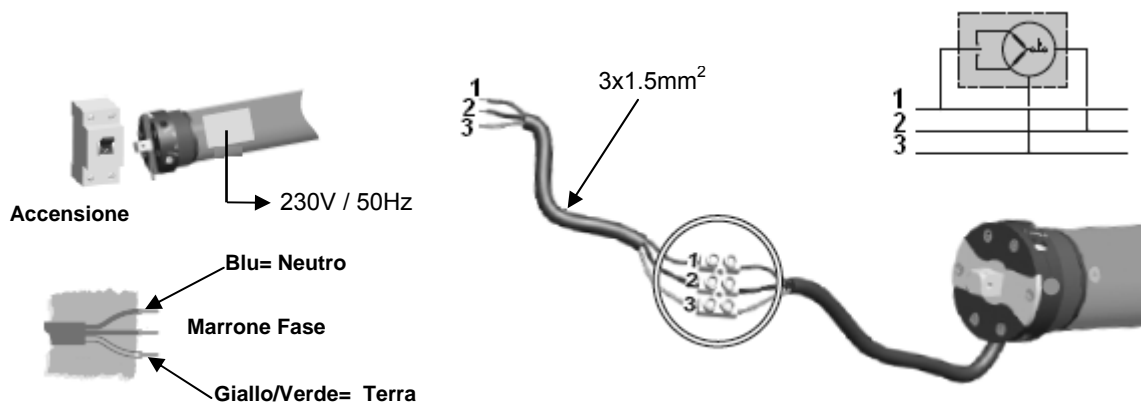
#### 3.4 Installazione staffa

Per il montaggio della staffa esistono vari tipi di accessori. Per informazioni dettagliate sul modello corretto da utilizzare fare riferimento al catalogo Aprimatic.



### 3.5 Connessione alla rete

L'alimentazione della rete deve essere la seguente: 230V – 50Hz.



#### ⚠ Attenzione!

Nei collegamenti del motore è necessario prevedere un dispositivo onnipolare di sconnessione dalla rete elettrica con distanza tra i contatti di almeno 3mm (sezionatore, etc.)

## 4. MESSA IN FUNZIONE IMPIANTO

⚠ **Attenzione:** I limiti di apertura/chiusura vanno memorizzati con motore installato ed avvolgibile/tenda da sole completamente montati.

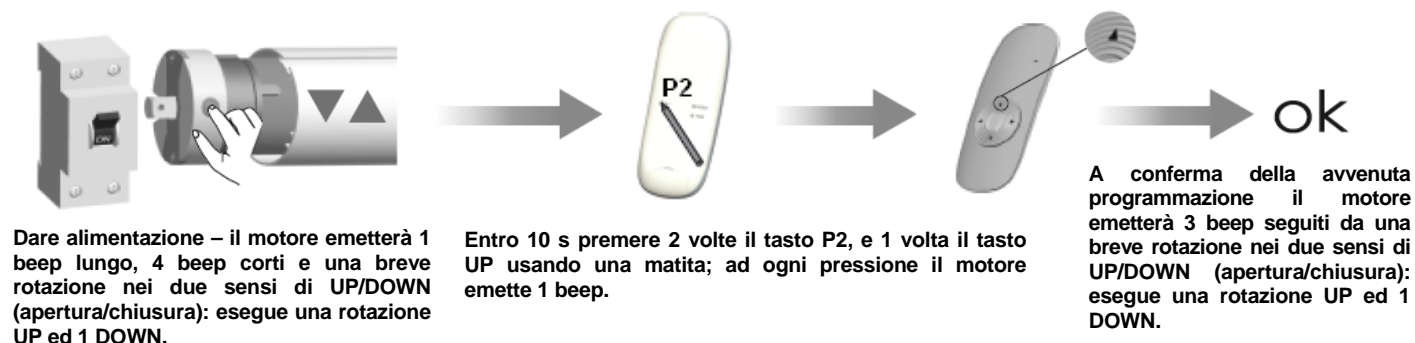
⚠ **Attenzione:** per il radiocomando a 5 canali, prima di procedere alla programmazione selezionare il canale desiderato. In seguito procedere come per il radiocomando a 1 canale.

### 4.1 Programmazione radiocomando 1 canale

- **Motore Tubolare Wireless tipologia CMS (con manovra di soccorso)**



- **Motore Tubolare Wireless tipologia SMS (senza manovra di soccorso)**



### 4.2 Programmazione radiocomando a 5 canali

Prima di procedere alla programmazione di ogni singolo canale come descritto sopra per i modelli SMS e CMS, ricordarsi di selezionare il canale desiderato con i tasti RIGHT o LEFT confermata dall'accensione del LED corrispondente.

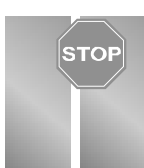
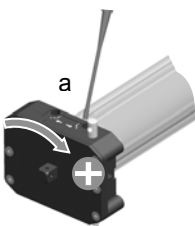
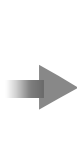
**Attenzione:** Per il radiocomando a 5 canali (43901/005), i tasti LEFT ◀ (scorrimento verso l'alto) e RIGHT ▶ (scorrimento verso il basso) svolgono la funzione di selezione canale. Agendo sui tasti del radiocomando (UP-STOP-DOWN), quando tutti e 5 i LED sono accesi, si può comandare un'apertura e chiusura centralizzata.

### 4.3 Programmazione Tubolare con fine corsa meccanico

#### • Regolazione limite superiore



Quando il motore non ruota col cacciavite agire ruotando la vite di regolazione (a).



**OK**

Regolazione limite superiore corretta.

Accensione – Fare una manovra breve di apertura/chiusura e STOP.

Premere una volta il tasto UP.

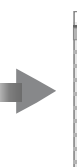
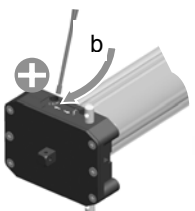
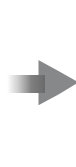
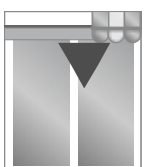
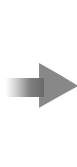
Usare l'apposito cacciavite per regolare il limite superiore della tapparella o telo seguendo la direzione della freccia.

Sospendere la regolazione col cacciavite e premere il pulsante Stop, quando la distanza viene raggiunta la posizione desiderata.

#### • Regolazione limite inferiore



Quando il motore non ruota col cacciavite agire ruotando la vite di regolazione (b).



**OK**

Regolazione limite inferiore corretta.

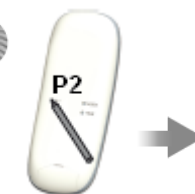
Accensione – Fare una manovra breve di apertura/chiusura e STOP.

Premere una volta il tasto Down.

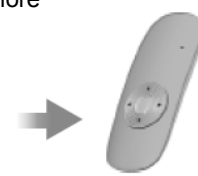
Usare l'apposito cacciavite per regolare il limite inferiore dell'avvolgibile o telo seguendo la direzione della freccia.

Sospendere la regolazione col cacciavite e premere il pulsante Stop, quando la distanza viene raggiunta la posizione desiderata.

### 4.4 Programmazione Tubolare con fine corsa elettronico



Regolazione limite superiore



Accensione – Fare una manovra breve di apertura/chiusura e STOP.

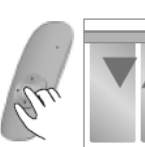
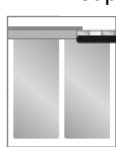
Premere il tasto P2 usando una matita.

Premere il tasto UP.

Premere il tasto P2. Il motore emetterà tre beep seguito da una breve rotazione.

Per una regolazione accurata agire sui tasti UP o Down per portare l'avvolgibile nella posizione di apertura desiderata.

Limite superiore



Regolazione limite inferiore



Limite inferiore



Per confermare la posizione dell'avvolgibile premere il tasto Stop.

Premere il tasto Stop velocemente per 5 volte. Il limite superiore verrà memorizzato.

Per una regolazione accurata agire sui tasti UP o Down per portare l'avvolgibile nella posizione di chiusura desiderata.

Per confermare la posizione dell'avvolgibile premere il tasto Stop.

Premere il tasto Stop ripetutamente per 5 Volte. Il limite inferiore verrà memorizzato.

#### 4.5 Cancellazione fine corsa



#### 4.6 Aggiunta radiocomando

Ad ogni motore possono essere associati al massimo 20 radiocomandi.



Il tempo minimo necessario dall'accensione è 5s. Nel caso venga staccata e riattaccata l'alimentazione, prima di procedere con la cancellazione è necessario eseguire un comando UP/DOWN.

#### 4.7 Cancellazione radiocomando a 1 canale

##### • Motore Tubolare Wireless tipologia CMS (con manovra di soccorso)



##### • Motore Tubolare Wireless tipologia SMS (senza manovra di soccorso)



L'eliminazione del radiocomando comporta la pulizia della memoria degli emittitori e dei limiti di fine corsa per i 43800/001 e 43801/00X.

#### 4.8 Cancellazione radiocomando a 5 canali

Prima di procedere alla cancellazione di ogni singolo canale come descritto sopra per i modelli SMS e CMS, ricordarsi di selezionare il canale desiderato con i tasti RIGHT o LEFT confermata dall'accensione del LED corrispondente.

**Attenzione:** Nel caso venga staccata e riattaccata l'alimentazione, prima di procedere con cancellazione è necessario eseguire un comando UP/DOWN.

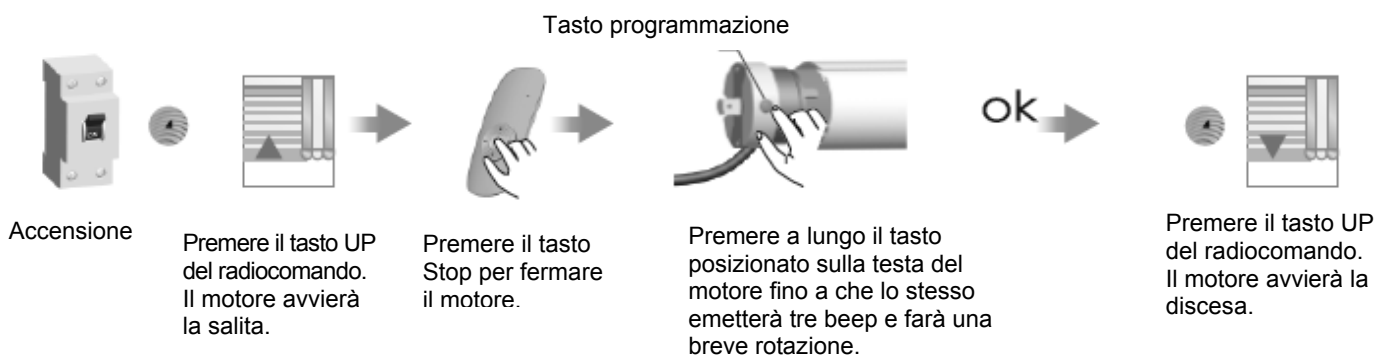
## 4.9 Cambio senso rotazione motore



Dopo il cambio del senso di rotazione i limiti di fine corsa possono essere nuovamente riprogrammati.



Per ripristinare il cambio del senso di rotazione ripetere le operazioni sottostanti.



## 5. SOLUZIONE DEI PROBLEMI

Problema	Possibile causa	Soluzione
Alla prima accensione il motore funziona lentamente oppure è bloccato.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tensione alimentazione non corretta</li> <li>Collegamenti errati</li> <li>Carico elevato</li> <li>Installazione non corretta</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Verificare dati di targa della tensione da usare</li> <li>Verificare circuito e collegamenti</li> <li>Verificare eventuali attriti nell'installazione e/o la corretta scelta coppia del motore col peso da sollevare</li> <li>Re-installare il motore</li> </ul>
Il motore si ferma in salita/discesa prima del finecorsa	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sforzo eccessivo</li> <li>Intervento protezione termica</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Verificare che non ci siano impedimenti al normale scorrimento del tubo avvolgitore</li> <li>Attendere raffreddamento motore per circa 20 minuti</li> </ul>
Ad ogni comando di salita il motore si muove per un breve tratto e poi si ferma	I dati relativi al finecorsa ed alla posizione della tapparella sono danneggiati.	Eseguire la procedura di cancellazione e riprogrammare i finecorsa.

## 6. CONFORMITÀ ALLA DIRETTIVA R&TTE 99/05/CE

Con la presente la URMET S.p.A. dichiara che i Motori Tubolari Wireless con i seguenti codici:

Codice prodotto	Modello tipo
43800/001	35 SMS 10 Nm
43801/001	45 SMS 20 Nm
43801/002	45 SMS 30 Nm
43801/003	45 SMS 50 Nm
43810/001	45 CMS 20 Nm
43810/002	45 CMS 30 Nm
43810/003	45 CMS 50 Nm

sono conformi ai requisiti essenziali ed alle altre disposizioni pertinenti stabilite dalla direttiva 1999/5/CE. Le dichiarazioni di conformità CE sono disponibili presso il servizio clienti Aprimatic.

# ENGLISH

## GENERAL SAFETY WARNINGS

- The following warnings are an integral and essential part of the product and must be handed to the user.
- Read them carefully as they provide important indications regarding the installation safety, usage and maintenance.
- It is necessary to keep these instructions and hand them over to potential new users of the system.
- Do not allow children to play with the fixed command devices.
- Keep the remote controls away from the children's reach.
- Check the system at least every 6 months to discover potential imbalances and wear signs or damages to cables and springs. If they are damaged, do not attempt to repair or adjust, and proceed with the replacement.
- In the presence of others, pay attention until the closing operation is finished in order to avoid hazardous situations.
- All unnecessary cables must be removed before the installation.
- All unnecessary mechanisms for the motor operation must be deactivated.
- The moving parts of the motor must be protected if the latter is mounted at a height less than 2.5 m.
- For the awnings, the horizontal distance between the fully open awning and any permanent object must be of at least 0.4 m.

# TUBULAR MOTOR INSTRUCTIONS

## 1. PRODUCT CHARACTERISTICS AND USAGE

The APRIMATIC tubular motors are usually used for the automation of roller blinds and awnings.

When choosing the type of motor for the application one must take into consideration the nominal torque and the operation time mentioned in the plate data. The minimum diameter of the tube on which the motor can be installed is 40 mm for 43800/001; 52 mm for 43810/001-002; and 60 mm for 43801/003 and 43810/003.

The product is silent during the operation, barely visible, contains compact dimensions and can be quickly installed. To prolong the motor life, an internal protection device against overheating which triggers the automatic switch off in case of prolonged operation is provided.

The tubulars are equipped with electronic end stop function as obstacle detection.

## 2. MOTOR TYPE

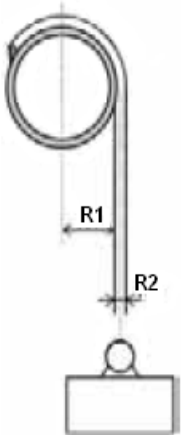
### 2.1. Motor type and Technical characteristics

Product Code	Type model	Operation type (*)	Ø (mm)	Nm	End stop	Power supply	Speed (min <sup>-1</sup> )	Nominal operation time	Degree Protec.	Oper. temp.	Conn. cable length
43800/001	35 SMS 10 Nm	SMS	35	10	Electronic	230V - 50Hz	17	Maximum 4 minutes	IP44	-15°C ÷ +50°C	1.9m
43801/001	45 SMS 20 Nm	SMS	45	20	Electronic	230V - 50Hz	15				
43801/002	45 SMS 30 Nm	SMS	45	30	Electronic	230V - 50Hz	15				
43801/003	45 SMS 50 Nm	SMS	45	50	Electronic	230V - 50Hz	12				
43810/001	45 CMS 20 Nm	CMS	45	20	Mechanic	230V - 50Hz	15				
43810/002	45 CMS 30 Nm	CMS	45	30	Mechanic	230V - 50Hz	15				
43810/003	45 CMS 50 Nm	CMS	45	50	Mechanic	230V - 50Hz	12				

(\*) Legend:

**SMS:** Without Emergency Manoeuvre

**CMS:** With Emergency Manoeuvre



$$\text{WEIGHT} = \frac{\text{Motor nominal torque (Nm)}}{\text{Lifting lever (Nm)}}$$

The nominal motor torque in Nm (Newton per meter) is indicated on the motor tag.

The lifting lever is obtained by adding the rolling tube's radius (R1 in the adjacent drawing) and half of the thickness of the table-top conveyor (R2 in the adjacent drawing) or half of the chord that supports the applied weight.

### EXAMPLE IN METERS

Motor torque 45 Nm  
Tube diameter 60 mm  
for which R1= 30mm (0.030m)

$$\text{WEIGHT} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,030 \text{ m} + 0,005} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,035 \text{ m}} = 1285 \text{ N}$$

Thickness of the table-top conveyor 10 mm  
for which R1= 5 mm (0.005m)

$$9,81 \text{ N} = 1 \text{ Kg} \quad \text{WEIGHT} = \frac{1285 \text{ Nm}}{9,81} = 131 \text{ Kg}$$

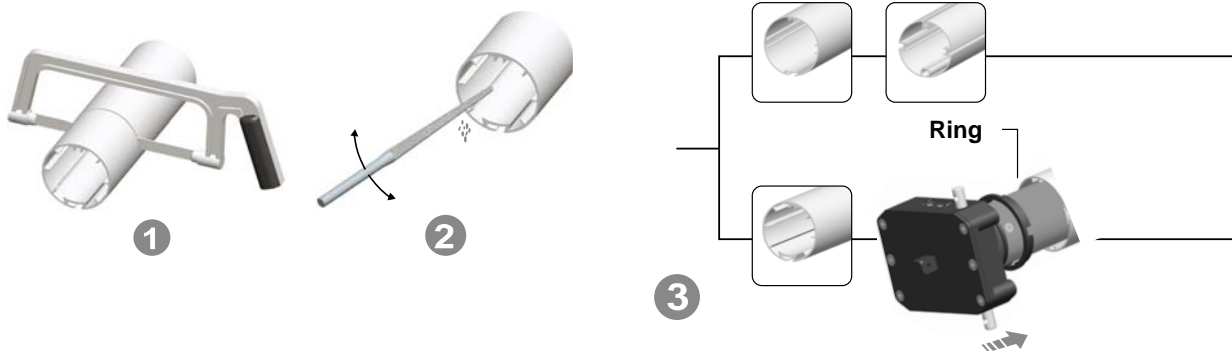


### 3. INSTRUCTIONS FOR INSTALLATION

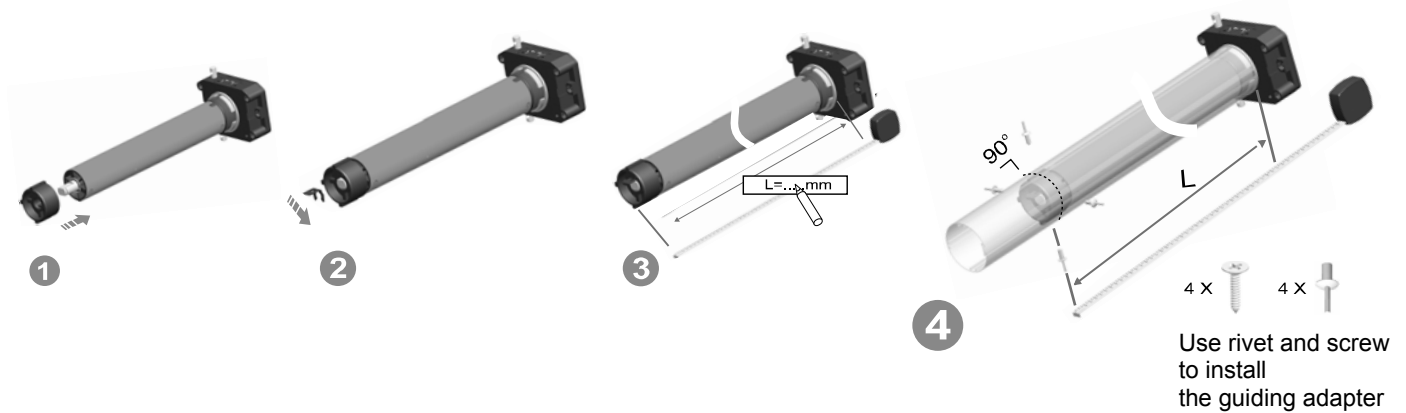
#### 3.1 Precautions for installation



#### 3.2 Ring gear installation

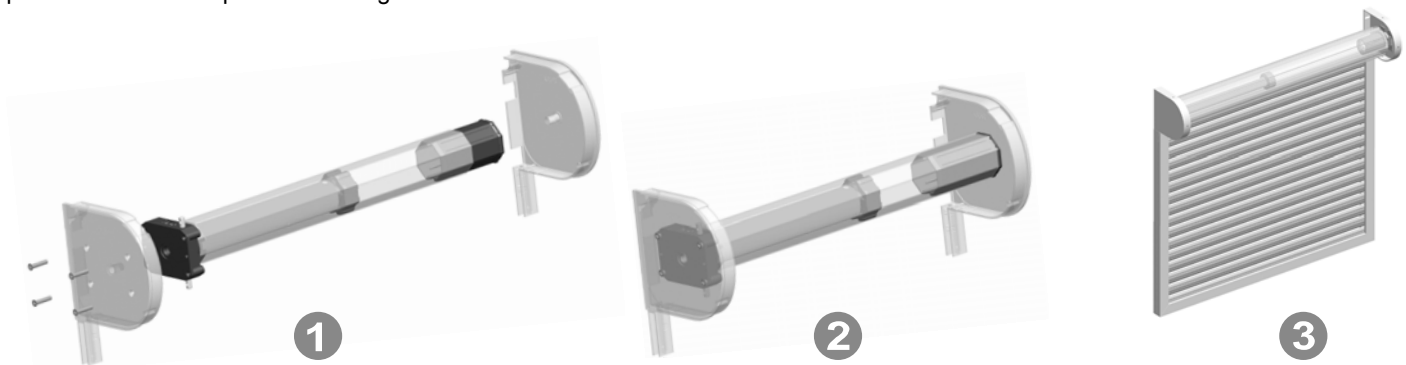


#### 3.3 Guiding adapter installation



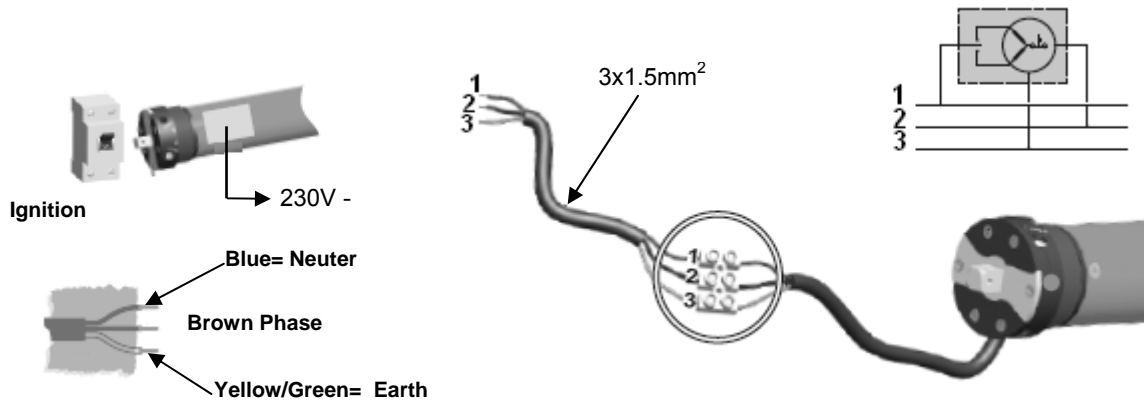
#### 3.4 Clamp installation

For installation of the clamp there are various types of accessories. For detailed information regarding the correct model to use, please refer to the Aprimatic catalogue.



### 3.5 Connection to network

The network supply must be: 230V – 50Hz.



#### ⚠ Attention!

It is necessary to supply the motor connections with an omnipolar device for disconnection from the electric network with a distance between contacts of at least 3 mm (disconnecting switch, etc.)

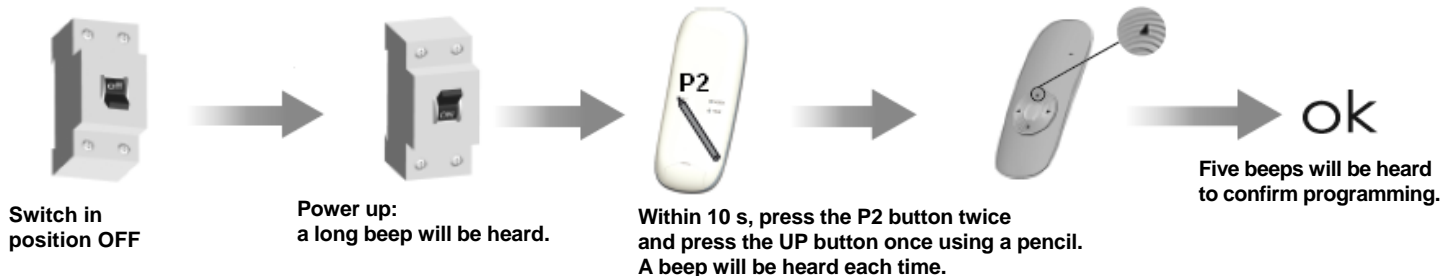
## 4. SYSTEM COMMISSIONING

⚠ **Attention:** the opening/closing limits are memorised in the installed motor and fully mounted roller blind/ awning.

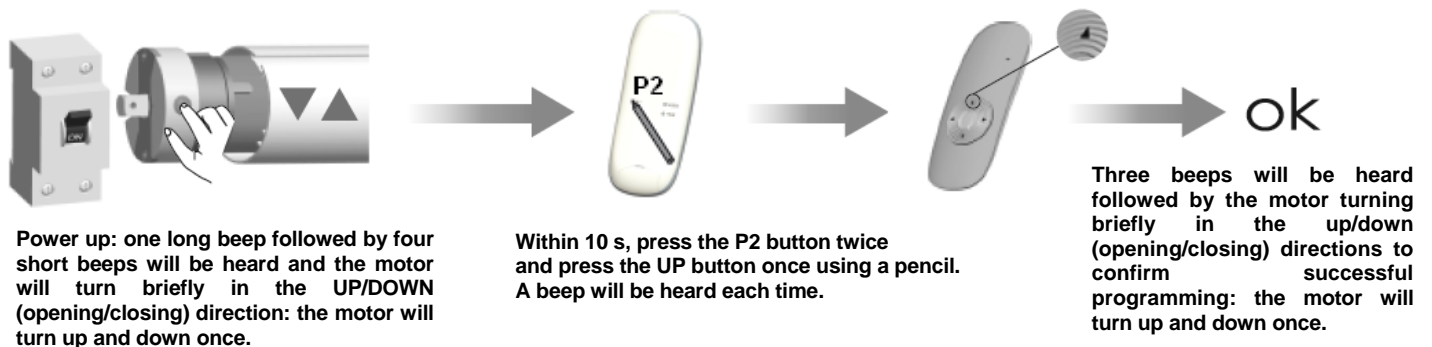
⚠ **Attention:** for the 5-channel radio command, select the desired channel before proceeding with the programming. Then, proceed just as for the 1-channel radio command.

### 4.1 One-channel remote control programming procedure

- **CMS wireless tubular motor (with emergency manoeuvre function)**



- **SMS wireless tubular motor (without emergency manoeuvre function)**



### 4.2 Five-channel remote control programming procedure

Remember to select the required channel using the RIGHT or LEFT button before programming each channel following the method described above for the SMS and CMS models. The LED corresponding to the selected channel will light up.

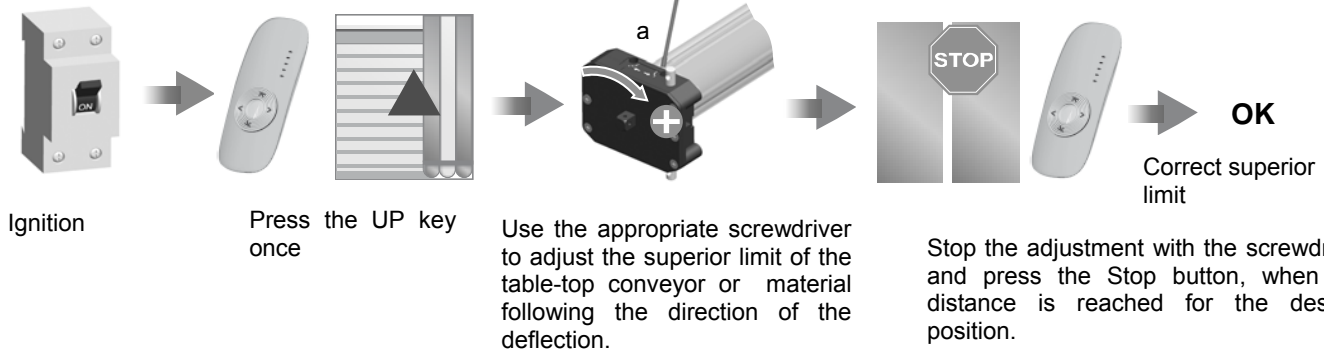
**Attention:** For the 5-channel remote control (43901/005), the LEFT ◀ key (sliding up) and the RIGHT ▶ key (sliding down) have the function of channel selection. Using the keys on the remote control (UP-STOP-DOWN), when all 5 LEDs are lit, the opening and closing can be controlled centrally.

### 4.3 Programming of tubulars with mechanic end stop

#### • Superior limit adjustment



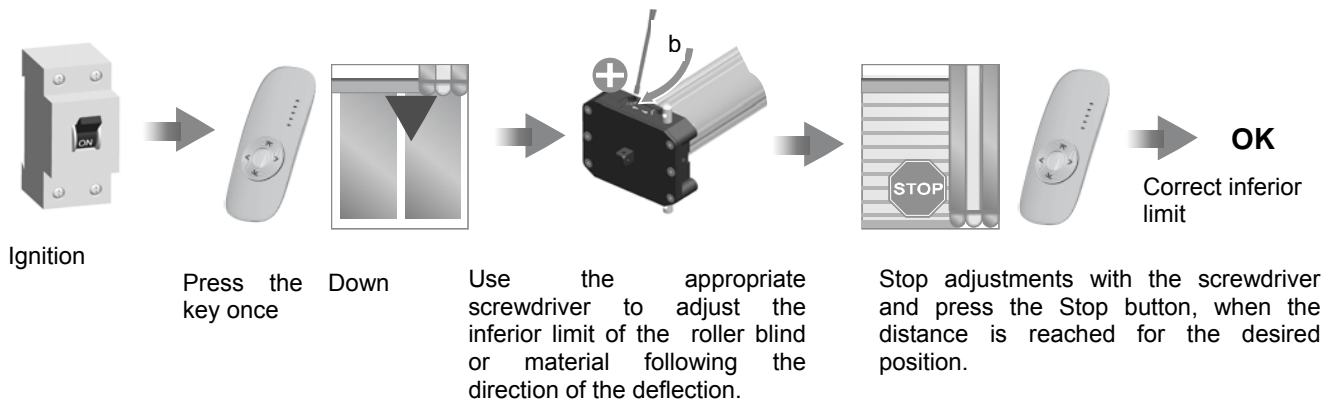
When the motor does not rotate use a screwdriver to rotate the adjustment screw (a).



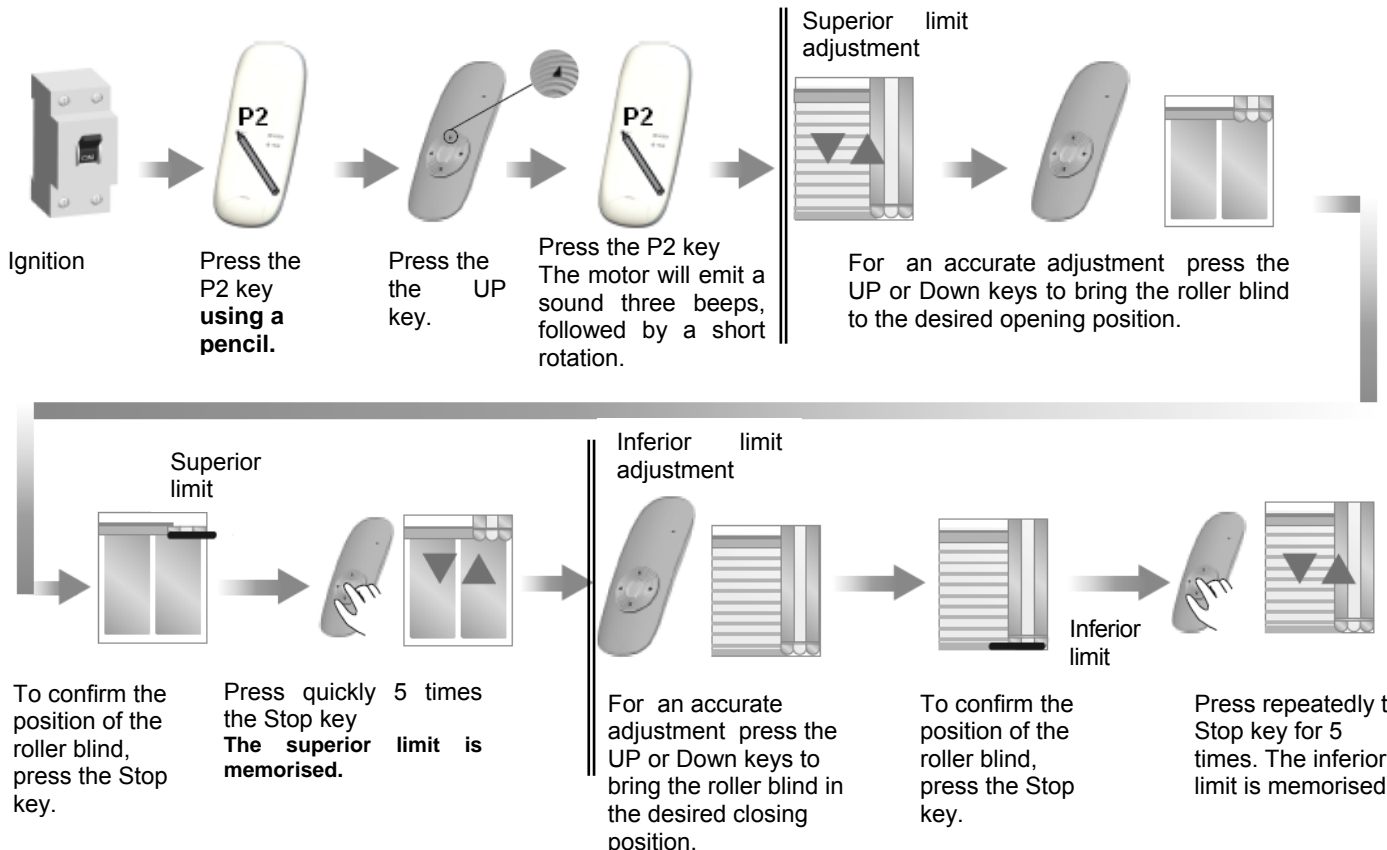
#### • Inferior limit adjustment



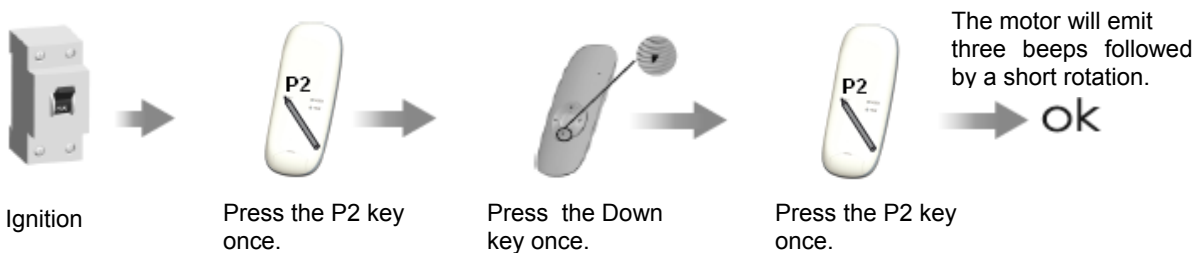
When the motor does not rotate, use the screwdriver to rotate the adjustment screw (b).



### 4.4 Programming of Tubular with electronic end stop

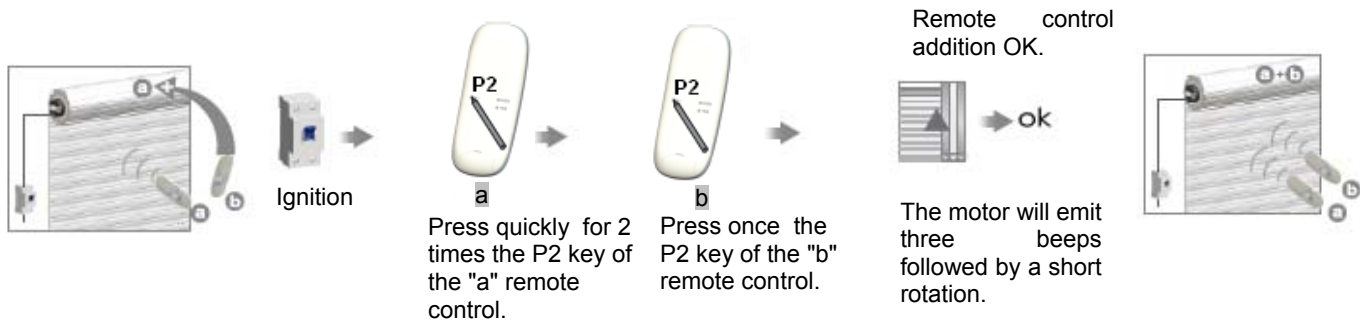


## 4.5 Removing an end stop



## 4.6 Additional remote control

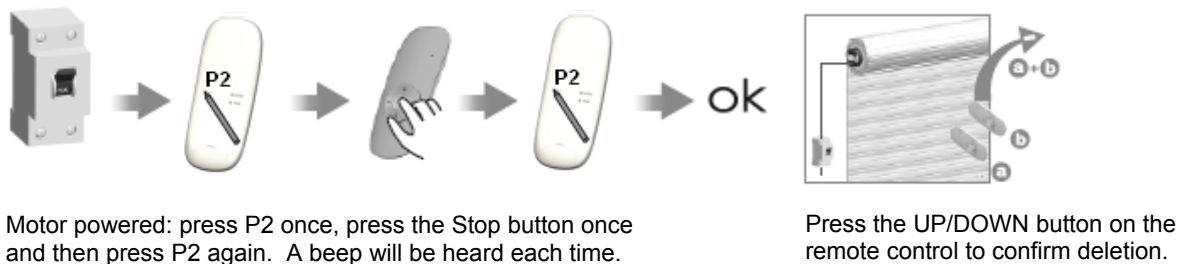
A maximum of 20 remote controls may be associated with a motor.



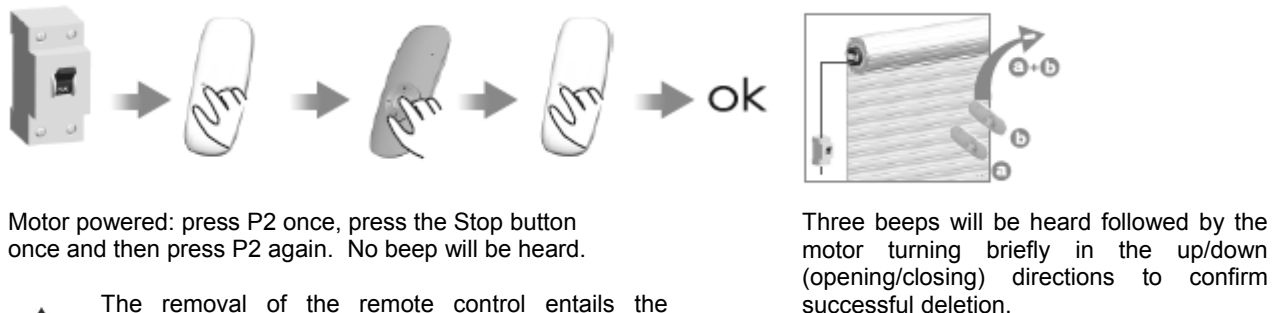
The minimum time necessary for ignition is 5s.

## 4.7 One-channel remote control deletion procedure

### • CMS wireless tubular motor (with emergency manoeuvre function)



### • SMS wireless tubular motor (without emergency manoeuvre function)



The removal of the remote control entails the cleaning of the emitters and of the limits of the end stop for 43800/001 and 43801/00X.

## 4.8 Five-channel remote control deletion procedure

Remember to select the required channel using the RIGHT or LEFT button before deleting each channel following the method described above for the SMS and CMS models. The LED corresponding to the selected channel will light up.

**Warning:** Press the UP/DOWN control before proceeding with the deletion procedure if the power is turned off and back on.

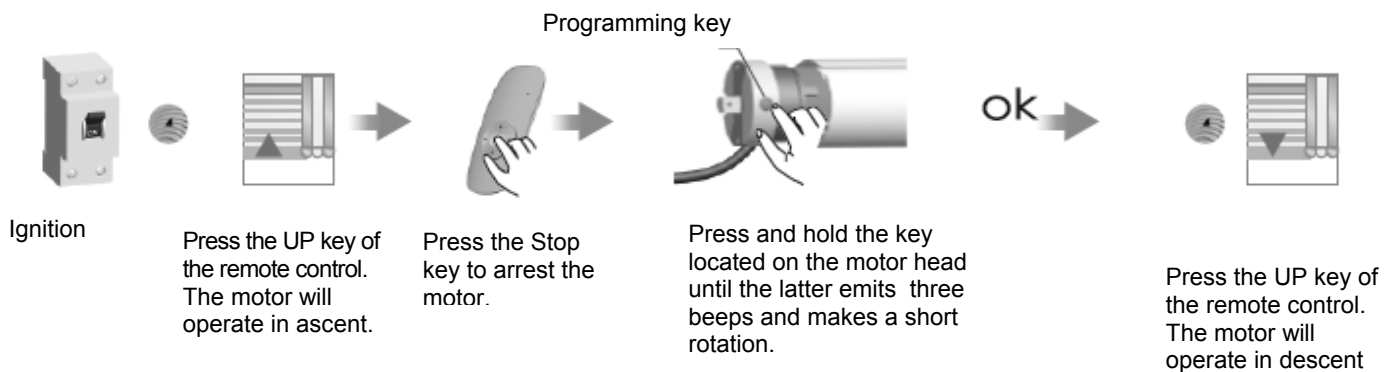
## 4.9 Change of motor rotation direction



After the change of the rotation direction, the limits end stop limits may be reprogrammed again.



To restore changes in rotation or direction, repeat the below operations.



## 5. PROBLEM RESOLUTION

Problem	Possible cause	Solution
At first ignition, the motor functions slowly or is blocked.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Incorrect power supply</li> <li>• Erroneous connections</li> <li>• High load</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Check the plate for the power supply</li> <li>• Check the circuit and connections</li> <li>• Check for possible frictions in the system an/or the correct choice of the motor torque with the weight to be lifted</li> <li>• Re-install the motor</li> </ul>
The motor stops in ascent/descent before the stop limit.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Excessive strain</li> <li>• Thermal protection intervention</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Check for obstacles in the normal sliding of the rolling tube</li> <li>• Wait for the motor to cool for approximately 20 minutes</li> </ul>
At every ascent command, the motor moves for a short interval and then arrests.	The data related to the stop limit and the position of the table-top conveyor is damaged.	Follow the procedure for the removal and reprogramming of the end limit.

## 6. COMPLIANCE WITH R&TTE 99/05/EC DIRECTIVE

The URMET S.p.A. Company declares that the Wireless Tubular Motors with following codes

Product Code	Type model
43800/001	35 SMS 10 Nm
43801/001	45 SMS 20 Nm
43801/002	45 SMS 30 Nm
43801/003	45 SMS 50 Nm
43810/001	45 CMS 20 Nm
43810/002	45 CMS 30 Nm
43810/003	45 CMS 50 Nm

comply with the main prescriptions and with the 1999/5/EC Directive.

The EC conformity certificate can be requested to the *Aprimatic* Customer Service

## ⚠ AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX DE SÉCURITÉ

- Ces avertissements font partie intégrante et essentielle du produit et ils doivent être livrés à l'utilisateur.
- Les lire attentivement car ils fournissent des indications importantes concernant la sécurité d'installation, d'utilisation et d'entretien.
- Il est nécessaire de conserver ces instructions et de les transmettre à d'éventuels nouveaux utilisateurs de l'installation.
- Ne pas permettre aux enfants de jouer avec les dispositifs de commande fixes.
- Maintenir les télécommandes loin de la portée des enfants.
- Contrôler l'installation au moins tous les 6 mois pour découvrir d'éventuels déséquilibres et des signes d'usure ou des dommages sur des câbles ou des ressorts. S'ils sont endommagés, ne pas essayer de les réparer ou de les régler ; les remplacer.
- En présence d'autres personnes, faire attention jusqu'à la fin de l'opération de fermeture pour éviter des situations dangereuses.
- Il faut éloigner tous les câbles électriques inutiles avant l'installation.
  - Tous les mécanismes non nécessaires pour le fonctionnement motorisé doivent être désactivés.
- Les parties en mouvement du moteur doivent être protégées s'il est monté à une hauteur inférieure à 2,5 m.
- Pour les stores bannes, la distance horizontale entre le store complètement ouvert et tout objet permanent doit être d'au moins 0,4 m.

## INSTRUCTION POUR MOTEUR TUBULAIRE

### 1. CARACTERISTIQUES DU PRODUIT ET UTILISATION

En général, les moteurs tubulaires APRIMATIC sont employés pour automatiser des éléments enroulables et des stores bannes. Pour choisir le type de moteur en fonction de l'application, il faudra considérer le couple nominal et le temps de fonctionnement indiqués dans les caractéristiques techniques. Le diamètre minimal du tube sur lequel le moteur peut être installé est de 40 mm pour la version 43800/001 ; 52 mm pour les versions 43801/001-002 et 43810/001-002 ; 60 mm pour les versions 43801/003 et 43810/003.

Les produits sont silencieux pendant leur fonctionnement, discrets à la vue, compacts dans leurs dimensions et ils peuvent être installés rapidement. Pour prolonger la vie utile du moteur, il est muni à son intérieur d'un dispositif de protection contre la surchauffe qui comporte l'extinction automatique en cas de fonctionnement continué.

Les moteurs tubulaires équipés de fin de course électronique ont la fonction de détection d'obstacles.

### 2. TYPE DE MOTEURS

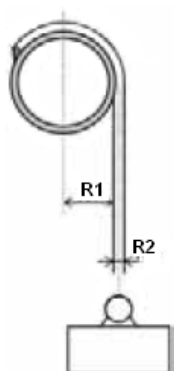
#### 2.1. Type de moteurs et caractéristiques techniques

Code Produit	Type d'appareil	Type de manœuvre (*)	Ø (mm)	Nm	Fin de course	Alimentation	Vitesse (min <sup>-1</sup> )	Temps nom. fonct.	Degré protec.	Temp. fonct.	Long. câble conn.
43800/001	35 SMS 10 Nm	SMS	35	10	Electronique	230V - 50Hz	17	Maximal 4 minutes	IP44	-15°C ÷ +50°C	1,9m
43801/001	45 SMS 20 Nm	SMS	45	20	Electronique	230V - 50Hz	15				
43801/002	45 SMS 30 Nm	SMS	45	30	Electronique	230V - 50Hz	15				
43801/003	45 SMS 50 Nm	SMS	45	50	Electronique	230V - 50Hz	12				
43810/001	45 CMS 20 Nm	CMS	45	20	Mécanique	230V - 50Hz	15				
43810/002	45 CMS 30 Nm	CMS	45	30	Mécanique	230V - 50Hz	15				
43810/003	45 CMS 50 Nm	CMS	45	50	Mécanique	230V - 50Hz	12				

#### (\*) Légende :

**SMS** : Sans manœuvre de secours

**AMS** : Avec manœuvre de secours



$$\text{POIDS} = \frac{\text{Couple nominale moteur (Nm)}}{\text{Lever de levage (Nm)}}$$

Le couple nominal moteur en Nm (Newton par mètre) est indiqué sur l'étiquette du moteur.

Le levier de levage est obtenu en additionnant le rayon du tube d'enroulement (R1 sur le dessin ci-contre) plus la moitié de l'épaisseur du store (R2 sur le dessin ci-contre) ou bien plus la moitié de la corde qui soutient le poids appliqué.

#### EXEMPLE EN MÈTRES

Couple du moteur 45 Nm  
Diamètre du tube 60 mm  
pour lequel R1 = 30 mm (0,030 m)  
Épaisseur du store 10 mm  
pour lequel R2 = 5 mm (0,005 m)

$$\text{POIDS} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,030 \text{ m} + 0,005} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,035 \text{ m}} = 1285 \text{ N}$$

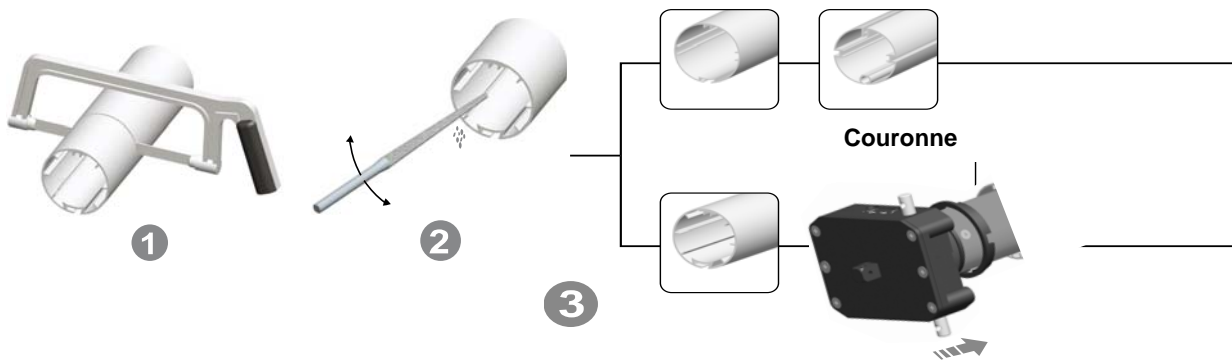
$$9,81 \text{ N} = 1 \text{ Kg} \quad \text{POIDS} = \frac{1285 \text{ Nm}}{9,81} = 131 \text{ Kg}$$

### 3. INSTRUCTIONS POUR L'INSTALLATION

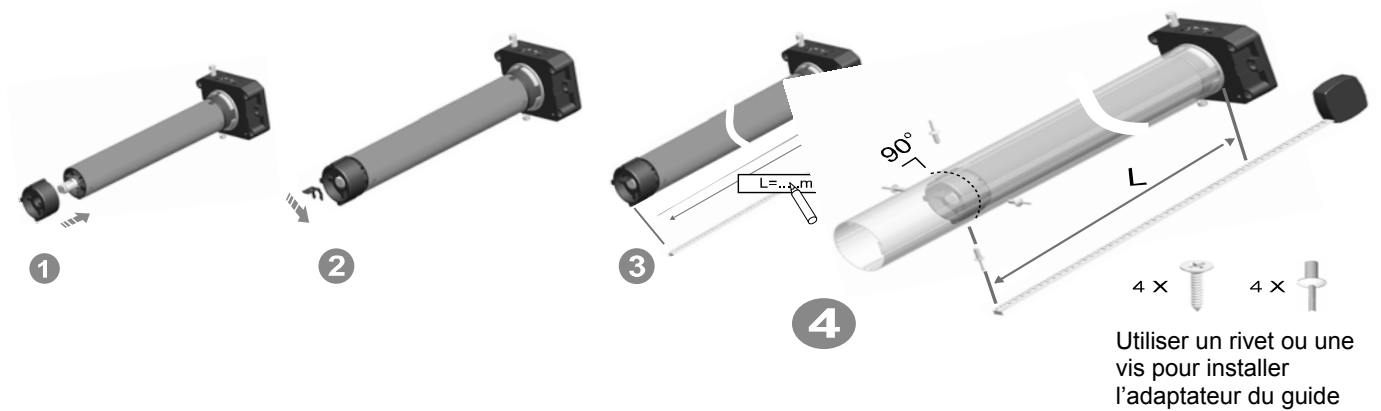
#### 3.1 Précautions pour l'installation



#### 3.2 Installation de la couronne

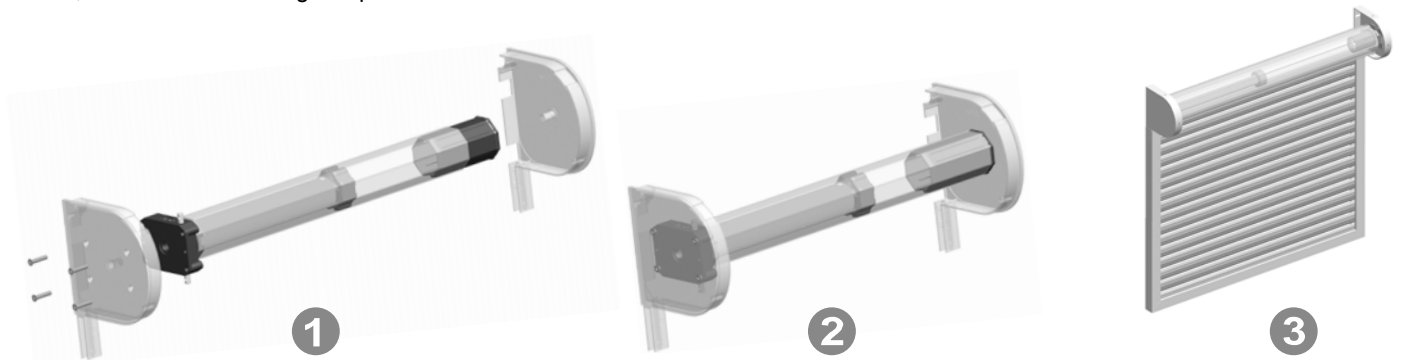


#### 3.3 Installation de l'adaptateur du guide



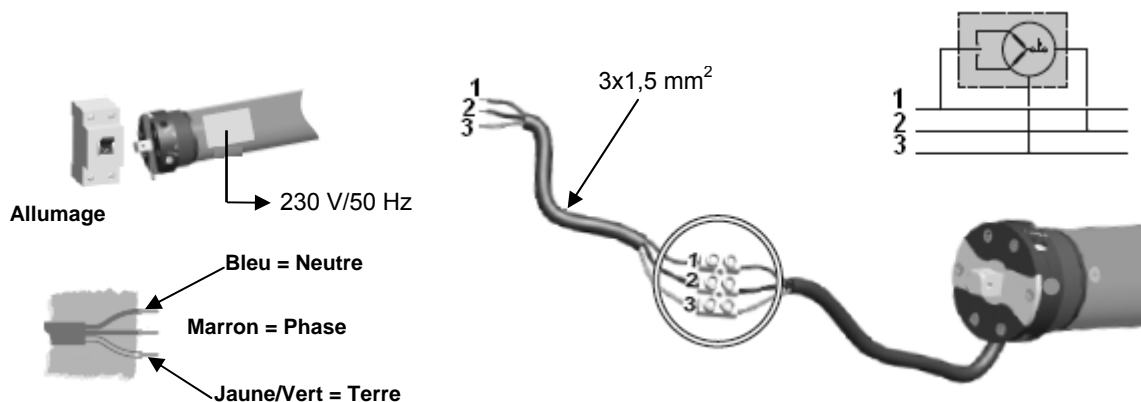
#### 3.4 Installation de la bride

Il existe plusieurs types d'accessoires pour le montage de la bride. Pour des informations plus détaillées sur le modèle correct à utiliser, se référer au catalogue Aprimatic.



### 3.5 Connexion au réseau

L'alimentation du réseau doit être le suivant : 230V – 50Hz.



#### ⚠ Attention !

Il est nécessaire de prévoir un dispositif multipolaire de déconnexion du réseau électrique dans les connexions du moteur, avec une distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur, etc.).

## 4. MISE EN FONCTIONNEMENT DE L'INSTALLATION

⚠ **Attention** : Les limites d'ouverture/fermeture sont mémorisées avec le moteur installé et l'élément enroulable/store banne complètement montés.

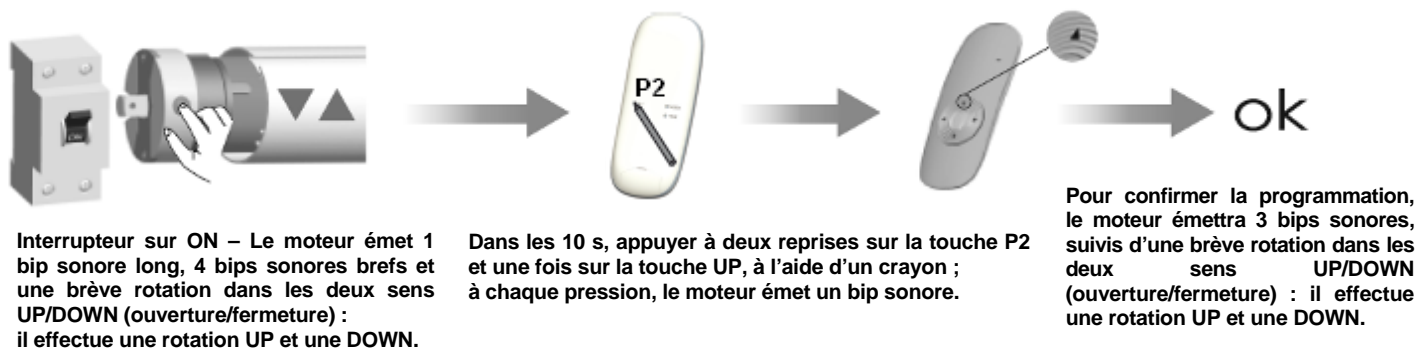
⚠ **Attention** : Pour la télécommande à 5 canaux, avant d'effectuer la programmation, sélectionner le canal souhaité. Ensuite, procéder comme pour la télécommande à 1 canal.

### 4.1 Programmation de la télécommande à 1 canal

- **Moteur Tubulaire sans fil du type CMS (avec manœuvre d'urgence)**



- **Moteur Tubulaire sans fil du type SMS (sans manœuvre d'urgence)**



### 4.2 Programmation de la télécommande à 5 canaux

Avant de procéder à la programmation de chaque canal, comme décrit plus haut pour les modèles SMS et CMS, prendre soin de sélectionner le canal désiré à l'aide des touches RIGHT ou LEFT ; cette opération est confirmée par l'allumage de la diode correspondante.

**Attention:** Pour la télécommande à cinq canaux (43901/005), les touches LEFT ◀ (glissement vers le haut) et RIGHT ▶ (glissement vers le bas) exécutent la fonction de sélection de canal. En utilisant les touches de la télécommande (UP-STOP-DOWN), lorsque tous les 5 voyants sont allumés, il est possible de commander une ouverture/fermeture centralisée.



### 4.3 Programmation du moteur tubulaire avec fin de course mécanique

#### • Réglage limite supérieure

Allumage

Appuyer une fois sur la touche UP.

Utiliser le tournevis correspondant pour régler la limite supérieure du store ou de la toile en suivant le sens de la flèche.

Lorsque le moteur ne tourne pas, tourner la vis de réglage (a) avec le tournevis.

Suspendre le réglage avec le tournevis et appuyer sur la touche Stop, lorsque la distance atteint la position souhaitée.

OK

Réglage limite supérieure correcte.

#### • Réglage limite inférieure

Allumage

Appuyer une fois sur la touche Down.

Utiliser le tournevis correspondant pour régler la limite inférieure de l'élément enroulable ou de la toile en suivant le sens de la flèche.

Lorsque le moteur ne tourne pas, tourner la vis de réglage (b) avec le tournevis.

Suspendre le réglage avec le tournevis et appuyer sur la touche Stop, lorsque la distance atteint la position souhaitée.

OK

Réglage limite inférieure correcte.

### 4.3 Programmation du moteur tubulaire avec fin de course électronique

Allumage

Appuyer sur la touche P2 en utilisant un crayon.

Appuyer sur la touche UP.

Appuyer sur la touche P2. Le moteur émettra trois bips suivis d'une courte rotation.

Réglage limite supérieure

Pour un réglage précis, agir sur les touches UP ou Down et porter l'élément enroulable dans la position d'ouverture souhaitée.

Limite supérieure

Pour confirmer la position de l'élément enroulable, appuyer sur la touche Stop. Appuyer rapidement 5 fois sur la touche Stop. La limite supérieure sera mémorisée.

Réglage limite inférieure

Pour un réglage précis, agir sur les touches UP ou Down et porter l'élément enroulable dans la position d'ouverture souhaitée.

Limite inférieure

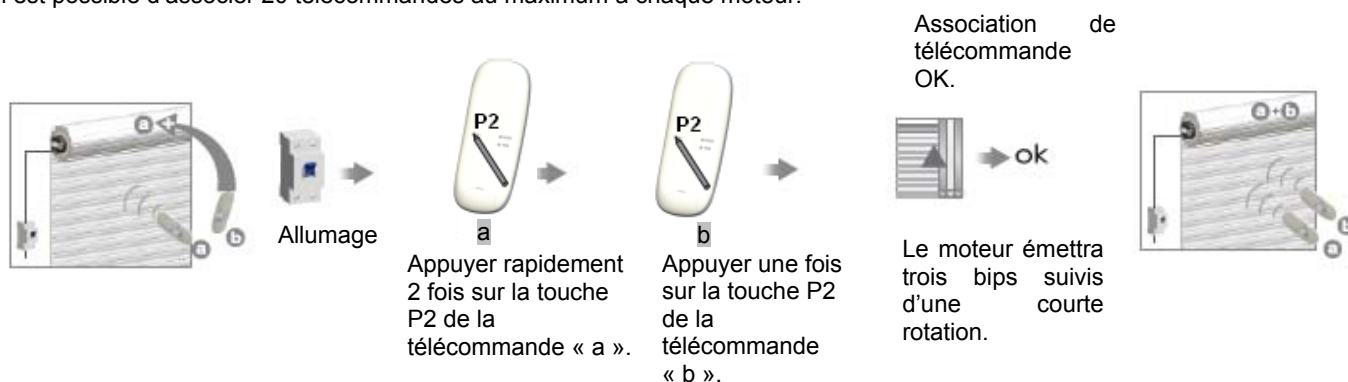
Pour confirmer la position de l'élément enroulable, appuyer sur la touche Stop. Appuyer 5 fois sur la touche Stop. La limite supérieure sera mémorisée.

## 4.5 Élimination de la fin de course



## 4.6 Association d'une télécommande

Il est possible d'associer 20 télécommandes au maximum à chaque moteur.



Le temps minimal nécessaire de l'allumage est de 5 s.

## 4.7 Effacement de la télécommande à 1 canal

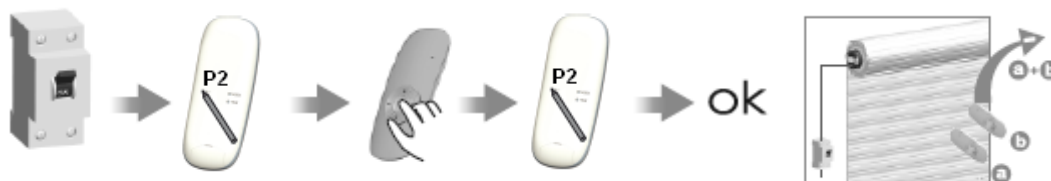
### • Moteur Tubulaire sans fil du type CMS (avec manœuvre d'urgence)



Moteur alimenté – Appuyer une fois sur la touche P2, une fois sur la touche Stop et une fois encore sur la touche P2. A chaque pression, le moteur émettra un bip sonore.

Pour confirmer l'effacement, appuyer sur la touche UP/DOWN de la télécommande.

### • Moteur Tubulaire sans fil du type SMS (sans manœuvre d'urgence)



Moteur alimenté – Appuyer une fois sur la touche P2, une fois sur la touche Stop et une fois encore sur la touche P2. Le moteur N'émettra PAS de bip sonore.

Pour confirmer l'effacement, le moteur émettra 3 bips sonores, suivis d'une brève rotation dans les deux sens UP/DOWN (ouverture/fermeture).

L'élimination de la télécommande comporte le nettoyage de la mémoire des émetteurs et des limites de fin de course pour les versions 43800/001 et 43801/00X.

## 4.8 Effacement de la télécommande à 5 canaux

Avant de procéder à l'effacement de chaque canal, comme décrit plus haut pour les modèles SMS et CMS, prendre soin de sélectionner le canal désiré à l'aide des touches RIGHT ou LEFT ; cette opération est confirmée par l'allumage de la diode correspondante.

**Attention !** Si l'alimentation a été coupée puis rétablie, il sera nécessaire d'exécuter une commande UP/DOWN avant de procéder à l'effacement.

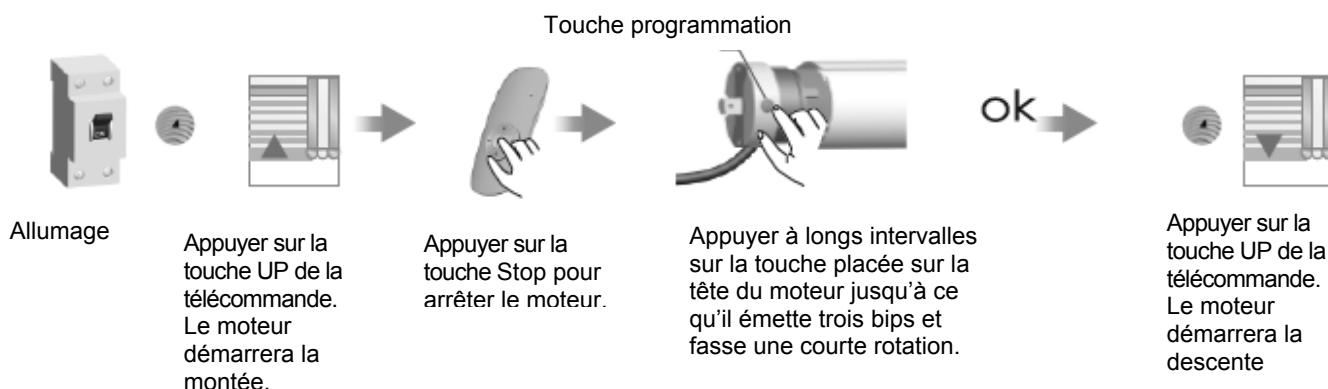
## 4.9 Changement du sens de rotation du moteur



Après le changement du sens de rotation, les limites de fin de course peuvent être reprogrammées de nouveau.



Pour rétablir le changement du sens de rotation, répéter les opérations ci-dessous.



## 5. SOLUTION DES PROBLÈMES

Problème	Cause possible	Solution
Lors du premier allumage, le moteur fonctionne lentement ou bien il est bloqué.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tension d'alimentation incorrecte.</li> <li>Connexions erronées.</li> <li>Charge élevée.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier les données techniques de la tension à utiliser.</li> <li>Vérifier le circuit et les connexions.</li> <li>Vérifier d'éventuels frottements dans l'installation et/ou la sélection du couple correct du moteur avec le poids à soulever.</li> <li>Installer de nouveau le moteur.</li> </ul>
Le moteur s'arrête en montée/descente avant la fin de course.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Effort excessif.</li> <li>Intervention de la protection thermique.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier l'absence d'obstacles pour le glissement normal du tube enrouleur.</li> <li>Attendre le refroidissement du moteur pendant environ 20 minutes.</li> </ul>
À chaque commande de montée, le moteur tourne pendant une courte période puis s'arrête.	Les données correspondant à la fin de course et à la position du store sont endommagées.	Réaliser la procédure d'élimination et reprogrammer les fins de course.

## 6. CONFORMITÉ AVEC LA DIRECTIVE R&TTE 99/05/CE

La URMET S.p.A. déclare que les Moteurs Tubolaires sans fil avec codes produit suivants

Code produit	Type d'appareil
43800/001	35 SMS 10 Nm
43801/001	45 SMS 20 Nm
43801/002	45 SMS 30 Nm
43801/003	45 SMS 50 Nm
43810/001	45 CMS 20 Nm
43810/002	45 CMS 30 Nm
43810/003	45 CMS 50 Nm

sont conformes aux principales prescriptions et aux dispositions établies par la Directive 1999/5/CE. La déclaration de conformité CE est disponible auprès du Service Clients Aprimatic

# DEUTSCH

## ! ALLGEMEINE SICHERHEITSHINWEISE

- Die folgenden Hinweise sind wesentlicher Bestandteil des Produktes und müssen dem Betreiber ausgehändigt werden.
- Lesen Sie die Hinweise aufmerksam durch, da sie wichtige Anweisungen bezüglich der Sicherheit bei der Installation, der Anwendung und der Wartung enthalten.
- Diese Anleitungen müssen aufbewahrt werden und an mögliche nachfolgende Bediener der Anlage weitergegeben werden.
- Kinder nicht mit den fest angebrachten Steuervorrichtungen spielen lassen.
- Die Fernbedienung aus der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Mindestens alle 6 Monate die Anlage auf mögliche Unwucht und Abnutzungszeichen oder Schäden an Kabeln und Federn überprüfen. Bei Auftreten von Schäden, versuchen Sie keine Reparatur oder Regulierung, sondern sorgen Sie für eine Auswechslung.
- Wenn weitere Personen anwesend sind, auf die Fertigstellung der Arbeiten achten, um Gefahrensituationen zu verhindern.
- Vor der Installation müssen alle unnötigen elektrischen Kabel entfernt werden.
- Alle für den motorisierten Betrieb unnötigen Mechanismen müssen deaktiviert werden,
- Die beweglichen Motorteile müssen geschützt werden, wenn sie unter einer Höhe von 2,5 m angebracht sind.
- Bei Markisen muss die horizontale Entfernung zwischen der vollständig geöffneten Markise und ständigen Hindernissen mindestens 0,4 m betragen.

# ROHRMOTOR ANWEISUNGEN

## 1. PRODUKTEIGENSCHAFTEN UND ANWENDUNG

Die APRIMATIC Rohrmotoren werden normalerweise für die Automatisierung von Rollläden und Markisen angewendet. Bei der Auswahl der Motorart, abhängig von der Anwendung, müssen der Nennmoment und die Betriebszeit, die auf dem Datenschild angegeben sind, beachtet werden. Der minimale Rohrdurchmesser, zu welchem der Motor installiert werden kann ist 40 mm für 43800/001; 52 mm für die Versionen 43801/001-002 und 43810/001-002 und 60 mm für die Versionen 43801/003 und 43810/003.

Die Produkte sind leise während dem Betrieb, kaum sichtbar, kompakt in ihrer Größe und schnell zu installieren. Für eine längere Betriebsdauer des Motors, ist dieser in seinem Inneren mit einem Überhitzungsschutz ausgestattet, der bei längerem Betrieb, das automatische Ausschalten zulässt.

Die Rohre sind mit elektronischen Endschaltern ausgestattet, die Hindernisse erkennen.

## 2. MOTORENART

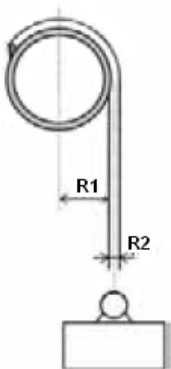
### 2.1. Motorenart und technische Eigenschaften

Code Produkt	Gerätetyp	Steuerung sart (*)	Ø (mm)	Nm	Endschalter	Versorgung	Geschwindigkeit (min <sup>-1</sup> )	Zeit normaler Temperatur	Schutz grad	Betriebs temperatur	Länge Verbind ungs kabel
43800/001	35 SMS 10 Nm	SMS	35	10	Elektronisch	230V - 50Hz	17	Maximal 4 Minuten	IP44	-15°C ÷ +50°C	1,9m
43801/001	45 SMS 20 Nm	SMS	45	20	Elektronisch	230V - 50Hz	15				
43801/002	45 SMS 30 Nm	SMS	45	30	Elektronisch	230V - 50Hz	15				
43801/003	45 SMS 50 Nm	SMS	45	50	Elektronisch	230V - 50Hz	12				
43810/001	45 CMS 20 Nm	CMS	45	20	Mechanisch	230V - 50Hz	15				
43810/002	45 CMS 30 Nm	CMS	45	30	Mechanisch	230V - 50Hz	15				
43810/003	45 CMS 50 Nm	CMS	45	50	Mechanisch	230V - 50Hz	12				

(\*) **Legende:**

**SMS:** Ohne Nothandgetriebe

**CMS:** Mit Nothandgetriebe



$$\text{GEWICHT} = \frac{\text{Nennmoment Motor (Nm)}}{\text{Kiphebel (Nm)}}$$

Das Nennmoment Motor in Nm (Newton pro Meter) ist auf der Motoretikette angegeben. Der Kiphebel ergibt sich durch Summieren des Aufrollrohrradius (R1 in der nebenstehenden Abbildung) und der Hälfte der Rollladenbreite (R2 in der nebenstehenden Abbildung) oder der Hälfte des Seils, welches das Gewicht stützt.

### BEISPIEL IN METERN

Nennmoment Motor 45 Nm.  
 Rohrdurchmesser 60 mm  
 für welchen R1= 30 mm (0,030 m)  
 Rollladenbreite 10 mm  
 für welche R2= 5 mm (0,005m)

$$\text{GEWICHT} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,030 \text{ m} + \frac{45 \text{ Nm}}{9,81}} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,035} = 1285 \text{ N}$$

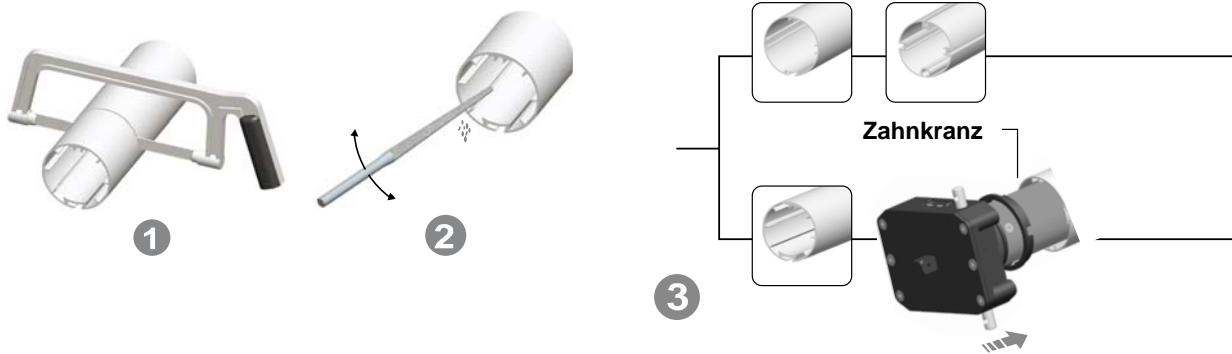
$$9,81 \text{ N} = 1 \text{ Kg} \quad \text{GEWICHT} = \frac{1285 \text{ Nm}}{9,81} = 131 \text{ Kg}$$

### 3. INSTALLATIONSANLEITUNG

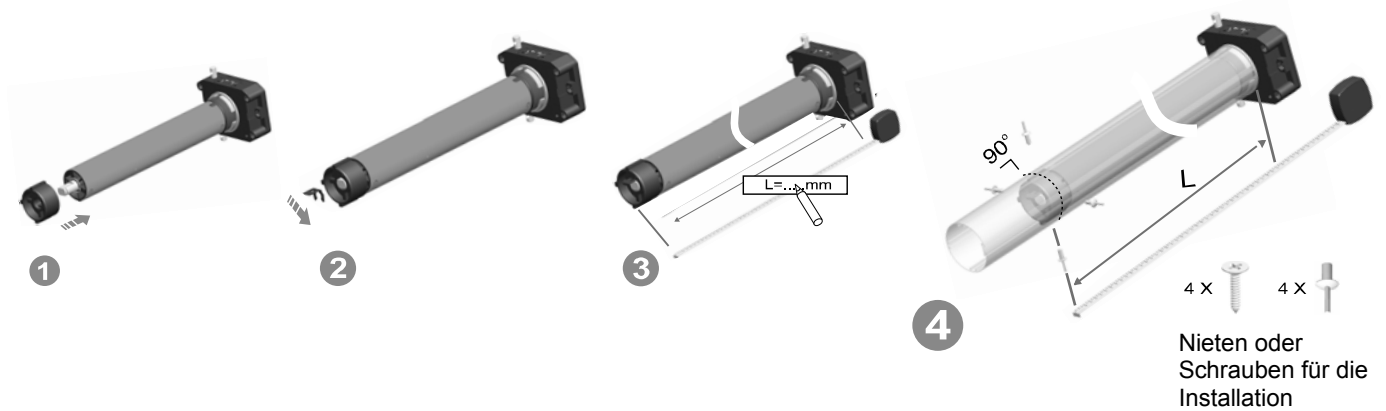
#### 3.1 Vorbereitungen für die Installation



#### 3.2 Zahnkranzinstallationen

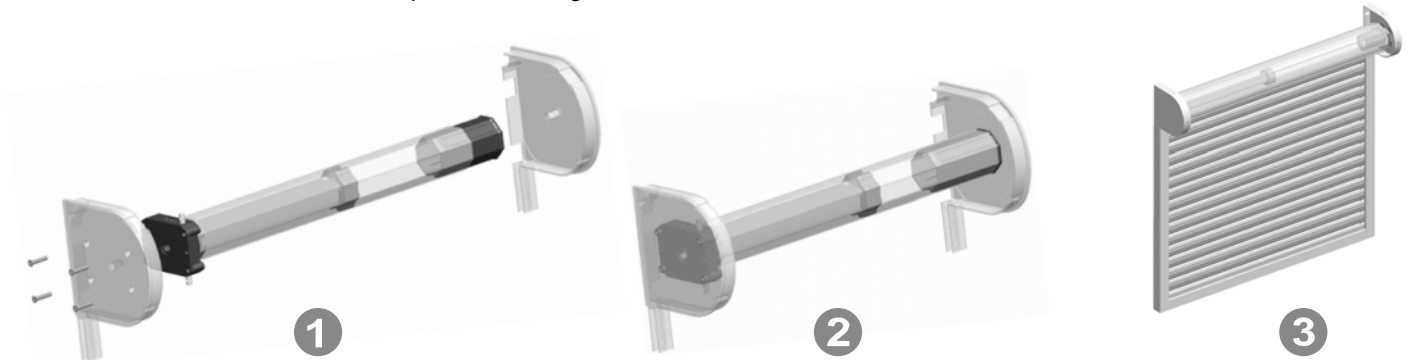


#### 3.3 Führungsvorrichtung Installation



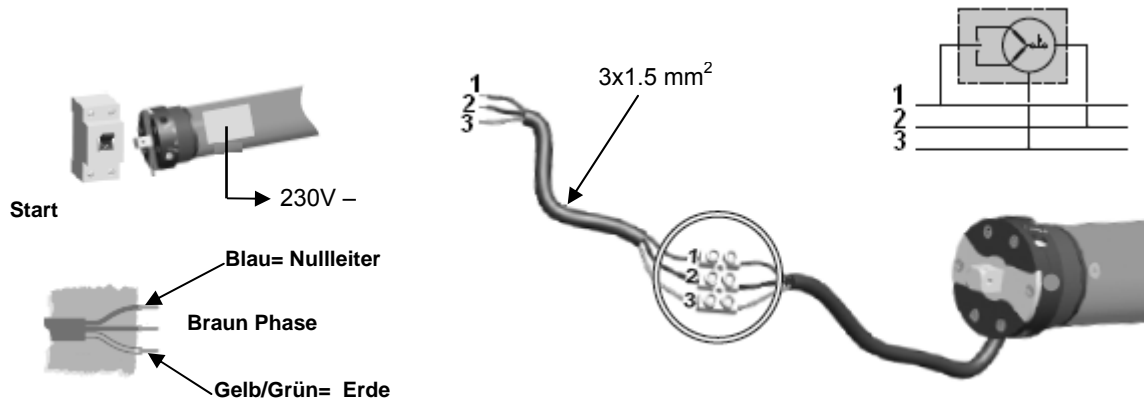
#### 3.4 Bügelinstallation

Für den Einbau des Bügels gibt es verschiedene Arten an Zubehör. Für nähere Informationen bezüglich des richtigen zu benutzenden Models, lesen Sie den Aprimatic Katalog.



### 3.5 Netzanschluss

Der Netzanschluss muss folgender sein: 230V – 50Hz.



#### ⚠ Achtung!

Bei den Motorverbindungen muss es einen unipolarer Trennschalter geben, mit einer Entfernung zwischen den Kontakten von mindestens 3 mm (Wahlschalter, usw.)

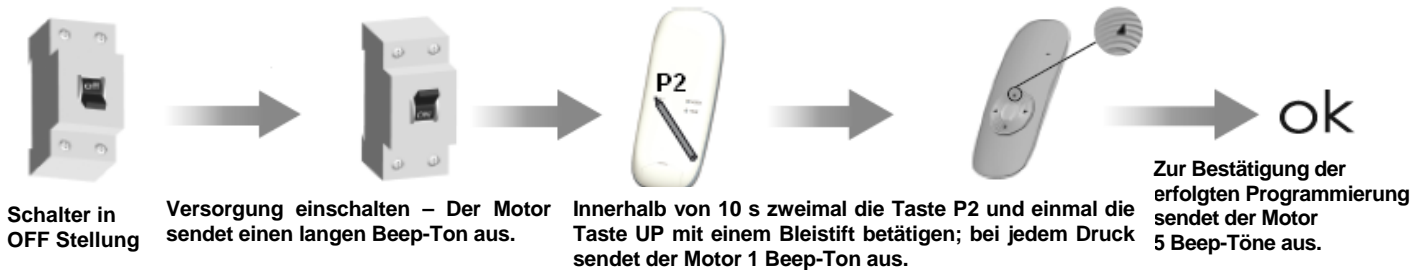
## 4. INBETRIEBNAHME DER ANLAGE

⚠ **Achtung:** Die Grenzwerte der Öffnung/Schließung werden bei installiertem Motor und vollständig eingebautem Rollladen/Markise gespeichert.

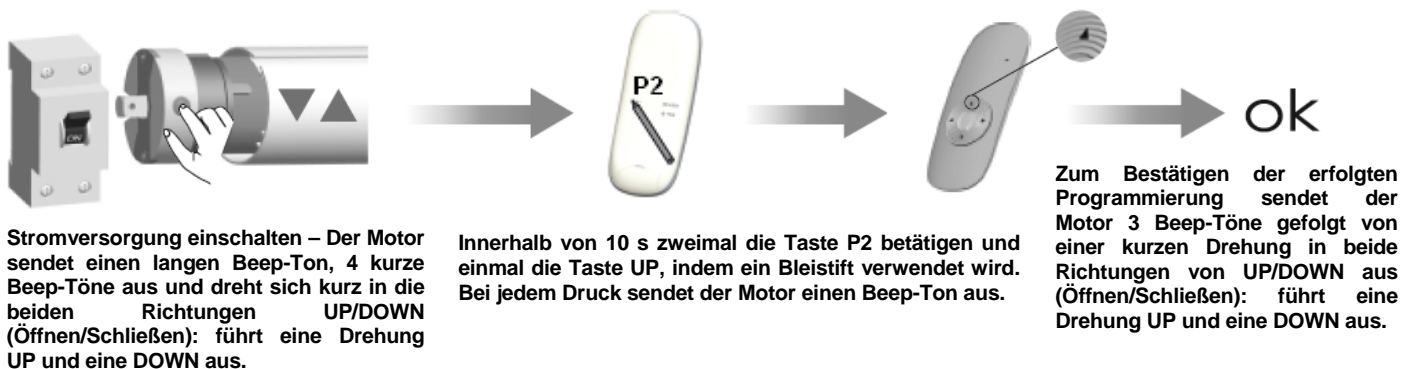
⚠ **Achtung:** für die 5-Kanal-Fernbedienung, den gewünschten Kanal vor Beginn der Programmierung, wählen. Dann fortfahren wie für die 1-Kanal Fernbedienung.

### 4.1 Programmierung der Fernbedienung mit 1 Kanal

- **Rohr-Wireless-Motor Typ CMS (mit Notmanöver)**



- **Rohr Wireless-Motor Typ SMS (ohne Notmanöver)**



### 4.2 Programmierung der Fernbedienung mit 5 Kanälen

Vor der Programmierung jedes einzelnen Kanals wie oben für die Modelle SMS und CMS beschrieben, nicht vergessen, den gewünschten Kanal mit den Tasten RIGHT oder LEFT auszuwählen, was durch Aufleuchten der entsprechenden LED bestätigt wird.

**Achtung:** Für die 5-Kanal Fernbedienung (43901/005), haben die Tasten LEFT ◀ (nach oben schieben) und RIGHT ▶ (nach unten schieben) die Funktion, den Kanal auszuwählen. Mit den Tasten auf der Fernbedienung (UP-STOP-DOWN), wenn alle 5 LEDs leuchten, das zentralisierte Öffnen und Schließen gesteuert werden.

### 4.3 Einstellungen Rohr mit mechanischer Endbegrenzung

#### • Einstellung obere Begrenzung

Start

Die Taste UP ein Mal drücken.

Mit einem geeigneten Schraubenzieher die obere Begrenzung des Rollladens oder der Markise in Pfeilrichtung einstellen.

Wenn der Motor nicht mehr dreht, drehen Sie mit einem Schraubenzieher die Stellschraube (a).

Die Einstellung mit einem Schraubenzieher abbrechen und die Stop Taste drücken, wenn die Entfernung die gewünschte Position erreicht hat.

OK  
Einstellung obere Begrenzung korrekt.

#### • Einstellung untere Begrenzung

Start

Die Taste Down ein Mal drücken.

Mit einem geeigneten Schraubenzieher die untere Begrenzung des Rollladens oder der Markise in Pfeilrichtung einstellen.

Wenn der Motor nicht mehr dreht, drehen Sie mit einem Schraubenzieher die Stellschraube (b).

Die Einstellung mit einem Schraubenzieher abbrechen und die Stop Taste drücken, wenn die Entfernung die gewünschte Position erreicht hat.

OK  
Einstellung untere Begrenzung korrekt.

### 4.4 Einstellungen Rohr mit elektronischer Endbegrenzung

Start

Drücken Sie schnell die Taste P2 mit einem Bleistift.

Drücken Sie die UP Taste.

Drücken Sie die P2 Taste. Der Motor gibt drei Beep-Töne ab, gefolgt von einer kurzen Umdrehung.

Einstellung obere Begrenzung

Für eine genaue Einstellung, drücken Sie die Tasten UP oder Down, um den Rollladen in die gewünschte geöffnete Position zu bringen.

Um die Position des Rollladens zu bestätigen, die Stop Taste drücken.

Drücken Sie die schnell 5 Mal die Stop Taste. Die obere Begrenzung wird gespeichert.

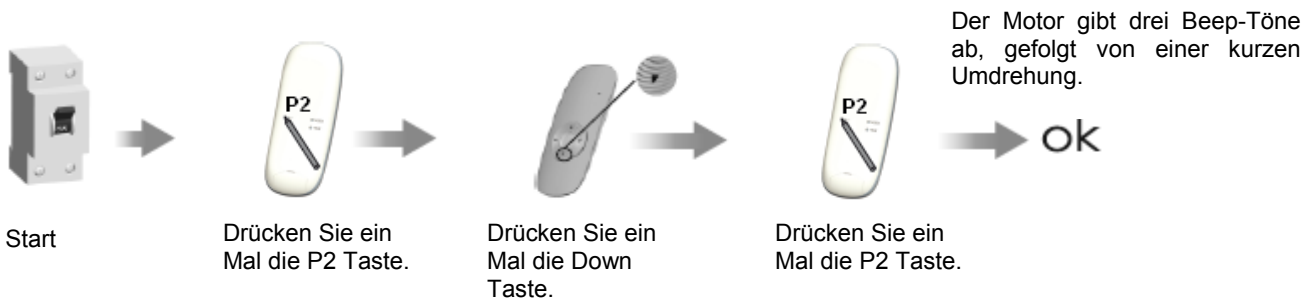
Einstellung untere Begrenzung

Um die Position des Rollladens zu bestätigen, die Stop Taste drücken.

Drücken Sie 5 Mal die Stop Taste. Die untere Begrenzung wird gespeichert.

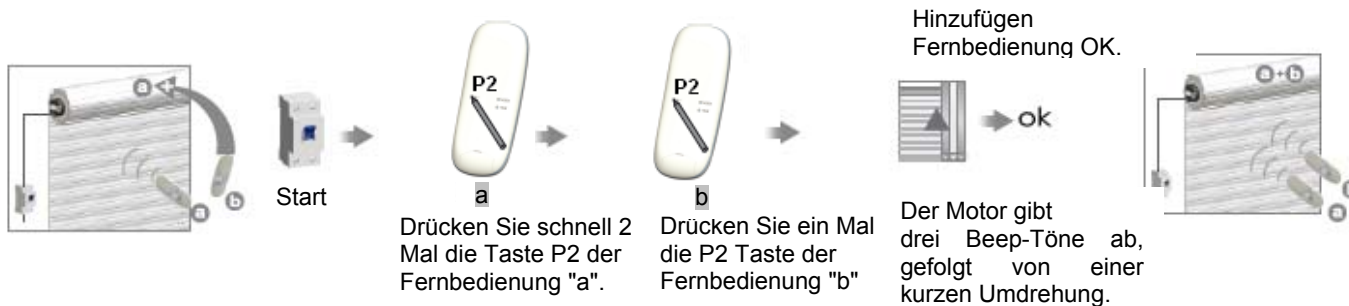


## 4.5 Abbrechen Endbegrenzung



## 4.6 Hinzufügen Fernbedienung

Jedem Motor können maximal 20 Fernbedienungen zugeordnet werden.



Die minimal benötigte Zeit zum Einschalten beträgt 5 Sek.

## 4.7 Löschen der Fernbedienung mit 1 Kanal

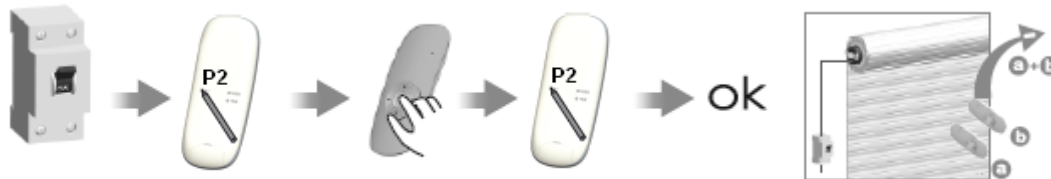
### • Rohr-Wireless-Motor Typ CMS (mit Notmanöver)



Versorgter Motor – Einmal die Taste P2, einmal die Taste Stop und ein weiteres Mal die Taste P2 betätigen. Bei jedem Druck sendet der Motor einen Beep-Ton aus.

Zum Bestätigen des erfolgten Löschs der Taste UP/DOWN der Fernbedienung betätigen.

### • Rohr-Wireless-Motor Typ SMS (ohne Notmanöver)



Versorgter Motor – Einmal die Taste P2, einmal die Taste Stop und ein weiteres Mal die Taste P2 betätigen. Der Motor sendet KEINEN Beep-Ton aus.

Zum Bestätigen des erfolgten Löschs sendet der Motor 3 Beep-Töne gefolgt von einer kurzen Drehung in die beiden Richtungen UP/DOWN aus (Öffnen/Schließen).

Die Entfernung der Fernbedienung führt zur Reinigung des Speichers der Ermittler und der Endbegrenzungen für die Versionen 43800/001 und 43801/00X.

## 4.8 Löschen der Fernbedienung mit 5 Kanälen

Vor dem Löschen jedes einzelnen Kanals wie oben für die Modelle SMS und CMS beschrieben, nicht vergessen, den gewünschten Kanal mit den Tasten RIGHT oder LEFT auszuwählen, was durch Aufleuchten der entsprechenden LED bestätigt wird.

**Achtung!** Sollte die Versorgung aus- und wieder eingeschaltet werden, muss vor dem Löschen ein UP-/DOWN-Befehl erfolgen.



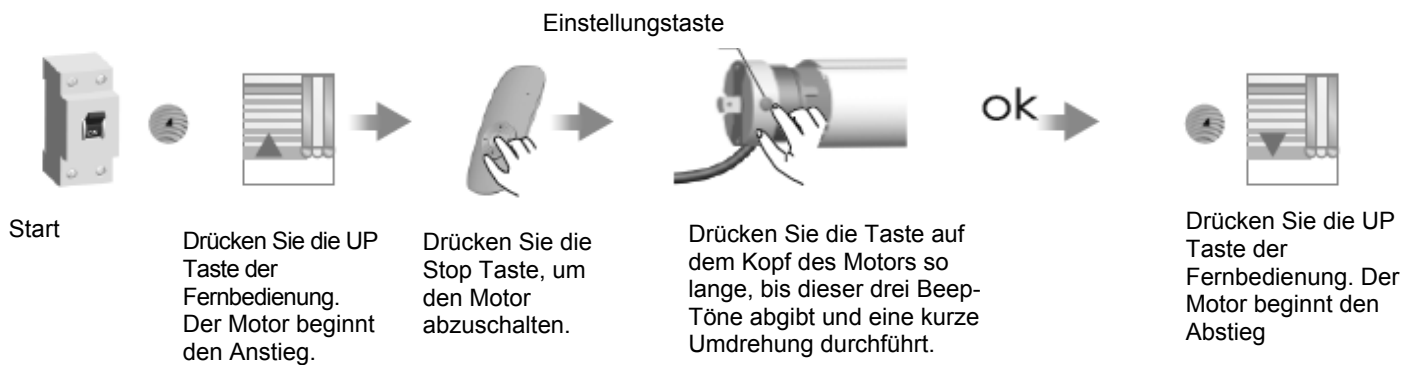
## 4.9 Richtungswechsel Motordrehung



Nach dem Richtungswechsel können die Endbegrenzungen neu eingestellt werden.



Um den Wechsel der Umdrehungsrichtung zurück zu setzen, die untenstehenden Arbeiten wiederholen.



## 5. PROBLEMLÖSUNGEN

Problem	Mögliche Ursache	Lösung
Bei erstem Einschalten funktioniert der Motor langsam oder ist blockiert.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Netzspannung nicht korrekt</li> <li>• Falsche Anschlüsse</li> <li>• Erhöhte Ladung</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Das Datenschild der anzuwendenden Spannung überprüfen</li> <li>• Schaltung und Anschlüsse überprüfen</li> <li>• Mögliche Reibung bei der Installation und/oder die richtige Auswahl des Motordrehmoments mit aufzunehmendem Gewicht überprüfen</li> <li>• Den Motor wieder installieren</li> </ul>
Der Motor stoppt bei Anstieg/Abstieg vor der Endbegrenzung	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Übermäßige Beanspruchung</li> <li>• Wärmeschutzeingriff</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Überprüfen, dass keine Hindernisse für die normale Gleitung des Seilauflücklerrohrs bestehen.</li> <li>• Warten Sie ungefähr 20 Minuten bis der Motor abgekühlt ist</li> </ul>
Bei jedem Anstieg des Motors, bewegt er sich kurz und geht dann aus	Die Daten für die Endbegrenzung und die Position des Rollladens sind beschädigt.	Brechen Sie die Endbegrenzung ab und wiederholen Sie die Einstellung.

## 6. KONFORMITÄT MIT DER RICHTLINIE R&TTE 99/05/EG

Hiermit bestätigt Urmet S.p.A., dass die wireless Rohrmotoren mit folgenden Codes

Code Produkt	Gerätetyp
43800/001	35 SMS 10 Nm
43801/001	45 SMS 20 Nm
43801/002	45 SMS 30 Nm
43801/003	45 SMS 50 Nm
43810/001	45 CMS 20 Nm
43810/002	45 CMS 30 Nm
43810/003	45 CMS 50 Nm

den Basisanforderungen und sämtlichen zusätzlichen Anforderungen der Richtlinie 1999/5/EG entspricht. Die EG Konformitätserklärung ist beim Aprimatic Kundenservice verfügbar.

## ⚠ ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA SEGURIDAD

- Estas advertencias son parte integrante y fundamental del producto y deben ser entregadas al usuario.
- Leerlas atentamente ya que suministran indicaciones importantes sobre la seguridad en la instalación, uso y mantenimiento.
- Conservar las presentes instrucciones y transmitir las a eventuales nuevos usuarios de la instalación.
- No permitir que los niños jueguen con los dispositivos de mando fijos.
- Mantener los mandos a distancia alejados de los niños.
- Controlar la instalación al menos cada 6 meses para detectar eventuales desequilibrios, marcas de desgaste o daños en los cables y muelles. Sustituirlos si estuviesen dañados, y no intentar repararlos o regularlos.
- En presencia de otras personas, mantener la atención hasta la finalización de la operación de cierre, para evitar situaciones de peligro.
- Antes de la instalación, retirar todos los cables eléctricos innecesarios.
- Desactivar todos los mecanismos innecesarios para el funcionamiento motorizado.
- Proteger las partes en movimiento del motor, si el mismo está montado a menos de 2,5 m de altura.
- La distancia horizontal entre las cortinas de sol completamente abiertas y cualquier objeto fijo debe ser de al menos 0,4 m.

## INSTRUCCIONES MOTOR TUBULAR

### 1. CARACTERÍSTICAS DEL PRODUCTO Y USO

Los motores tubulares APRIMATIC se utilizan principalmente para automatizar enrollables y cortinas de sol. En la elección del tipo de motor en función de la aplicación, se debe tener en cuenta el par nominal y el tiempo de funcionamiento, que se indican en los datos de la placa. El diámetro mínimo del tubo en el cual se puede instalar el motor es de 40 mm para la versión 43800/001; 52 mm para las versiones 43801/001-002 y 43810/001-002; 60 mm para las versiones 43801/003 y 43810/003. Los productos tienen un funcionamiento silencioso, son discretos, de dimensiones compactas y de rápida instalación. Para prolongar su vida útil, el motor posee en su interior un dispositivo de protección contra el sobrecalentamiento, que lo apaga de inmediato en caso de funcionamiento prolongado.

Los tubulares equipados con final de carrera electrónico tienen la función de detección de obstáculos.

### 2. TIPO DE MOTORES

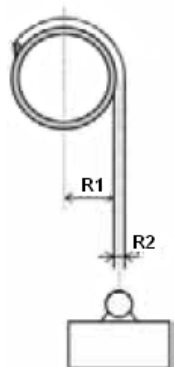
#### 2.1. Tipo de motores y características técnicas

Código producto	Tipo de equipo	Tipo maniobra (*)	Ø (mm)	Nm	Final de carrera	Alimentación	Velocidad (min <sup>-1</sup> )	Tiempo nom. funcionamiento	Grado protección	Temp. funcionamiento	Long. cable conexión
43800/001	35 SMS 10 Nm	SMS	35	10	Electrónico	230V - 50Hz	17	Máximo 4 minutos	IP44	-15°C ÷ +50°C	1,9m
43801/001	45 SMS 20 Nm	SMS	45	20	Electrónico	230V - 50Hz	15				
43801/002	45 SMS 30 Nm	SMS	45	30	Electrónico	230V - 50Hz	15				
43801/003	45 SMS 50 Nm	SMS	45	50	Electrónico	230V - 50Hz	12				
43810/001	45 CMS 20 Nm	CMS	45	20	Mecánico	230V - 50Hz	15				
43810/002	45 CMS 30 Nm	CMS	45	30	Mecánico	230V - 50Hz	15				
43810/003	45 CMS 50 Nm	CMS	45	50	Mecánico	230V - 50Hz	12				

#### (\*) Leyenda:

**SMS:** Sin maniobra de emergencia

**CMS:** Con maniobra de emergencia



$$\text{PESO} = \frac{\text{Par nominal motor (Nm)}}{\text{Fuerza de levantamiento (Nm)}}$$

El par nominal del motor en Nm (Newton por metro) se indica en la placa del motor.

La fuerza de elevación se obtiene sumando el radio del tubo de enrollado (R1 en el diseño de al lado) más la mitad del espesor de la persiana (R2 en el diseño de al lado) o bien más la mitad de la cuerda que sostiene el peso aplicado.

#### EJEMPLO EN METROS

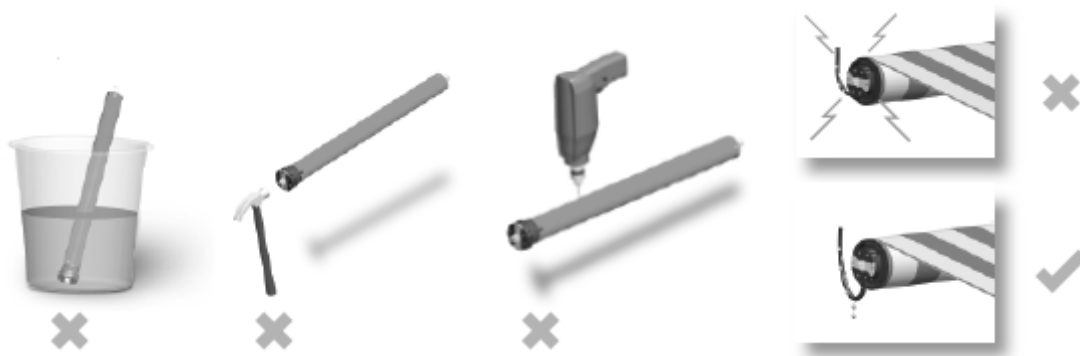
Par del motor 45 Nm.  
Diámetro del tubo 60mm  
por lo tanto R1 = 30mm (0,030m)  
Espesor de la cortina 10mm  
por lo tanto R2 = 5 mm (0,005m)

$$\text{PESO} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,030 \text{ m} + 0,005} = \frac{45 \text{ Nm}}{0,035 \text{ m}} = 1285 \text{ N}$$

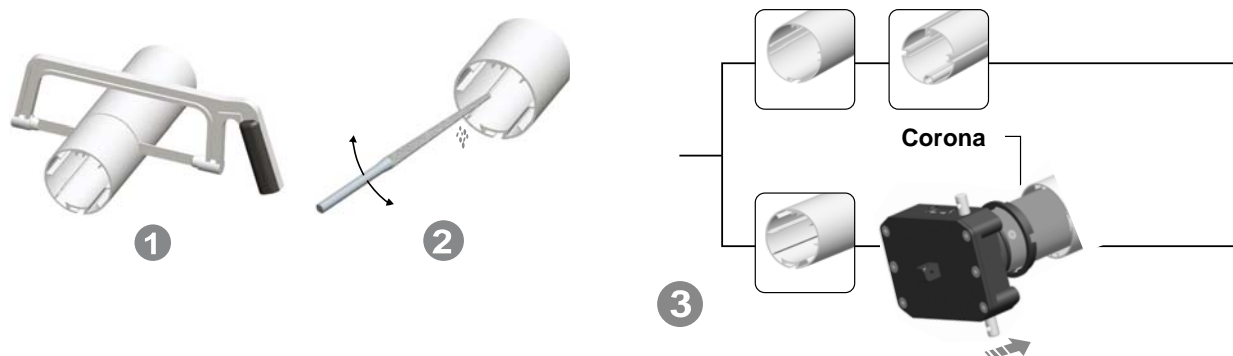
$$9,81 \text{ N} = 1 \text{ Kg} \quad \text{PESO} = \frac{1285 \text{ Nm}}{9,81} = 131 \text{ Kg}$$

### 3. INSTRUCCIONES PARA LA INSTALACIÓN

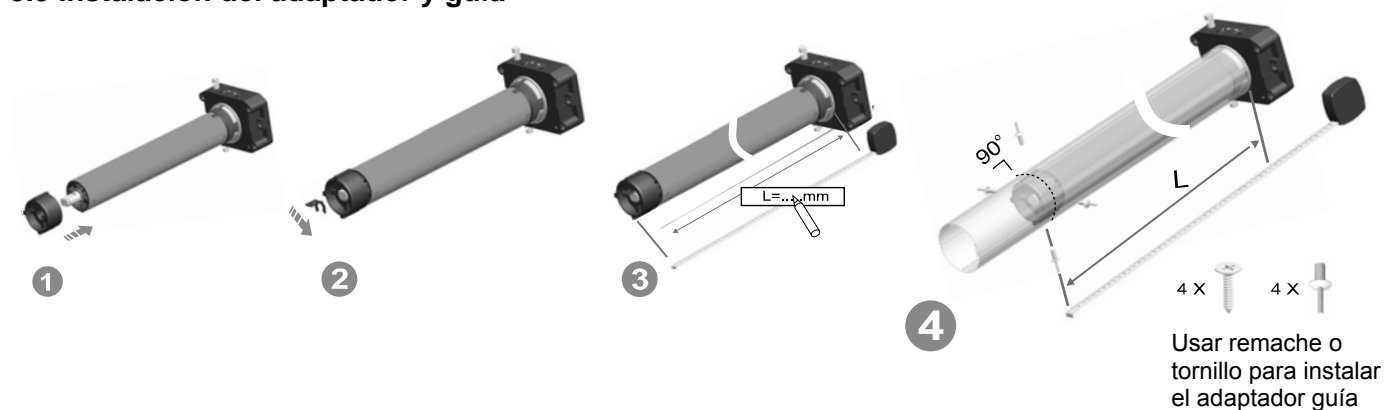
#### 3.1 Precauciones para la instalación



#### 3.2 Instalación de la corona

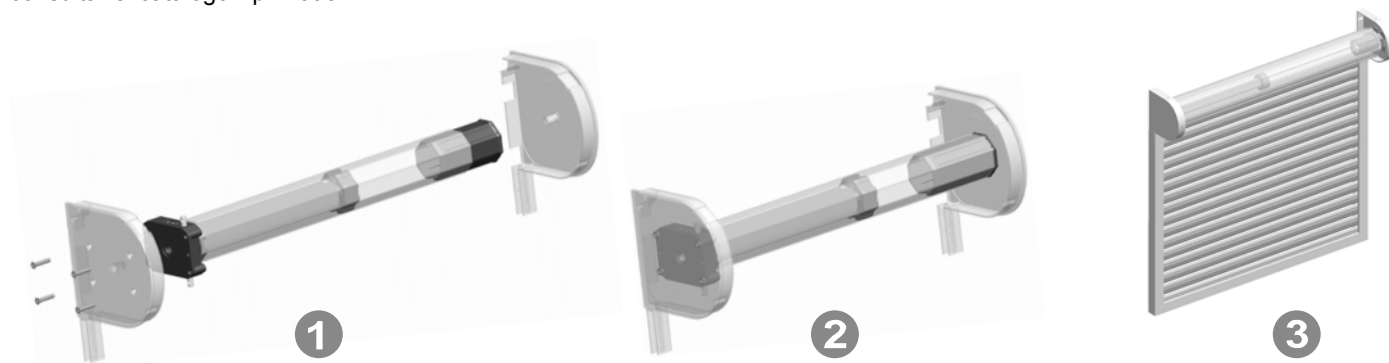


#### 3.3 Instalación del adaptador y guía



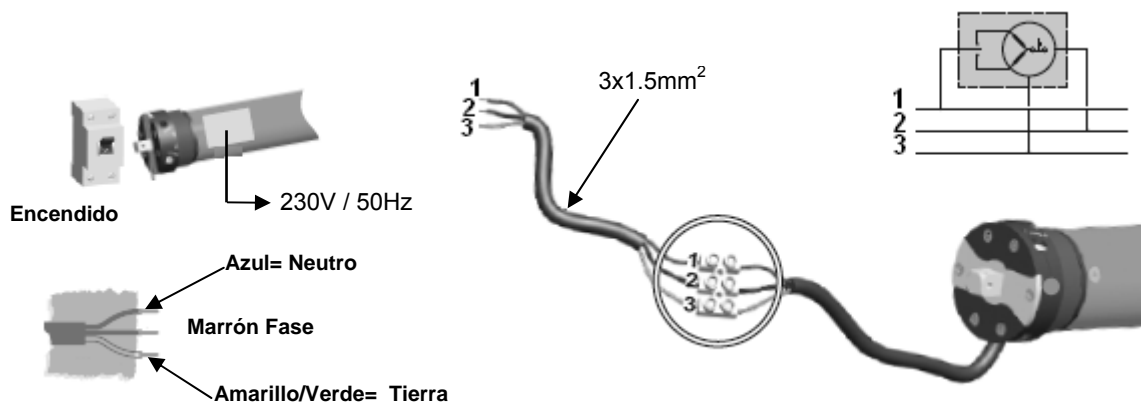
#### 3.4 Instalación del estribo

Para el montaje del estribo existen distintos tipos de accesorios. Para más información acerca del modelo correcto a utilizar consultar el catálogo Aprimatic.



### 3.5 Conexión a la red

La alimentación de la red debe ser la siguiente: 230V – 50Hz.



#### ⚠ ¡Atención!

Para las conexiones del motor se debe colocar un dispositivo omnipolar de desconexión de la red eléctrica con una distancia entre los contactos de al menos 3mm (seccionador, etc.).

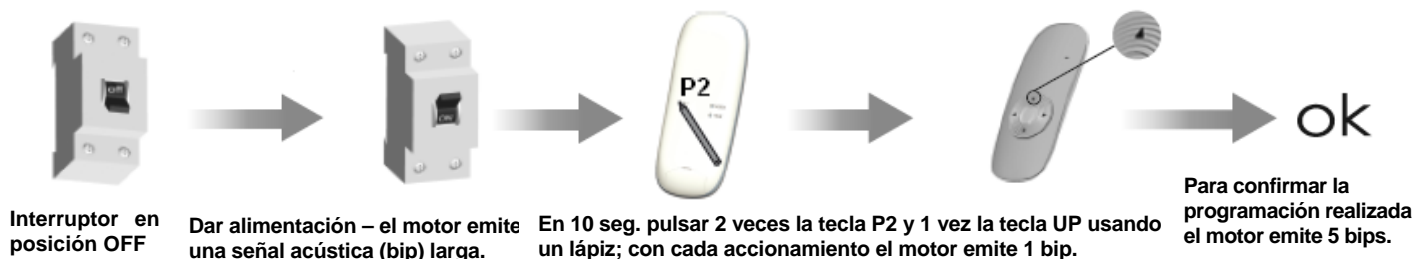
## 4. PUESTA EN FUNCIONAMIENTO DE LA INSTALACIÓN

⚠ ¡Atención!: Los límites de apertura y cierre se deben memorizar con el motor instalado y el toldo o persiana completamente montados.

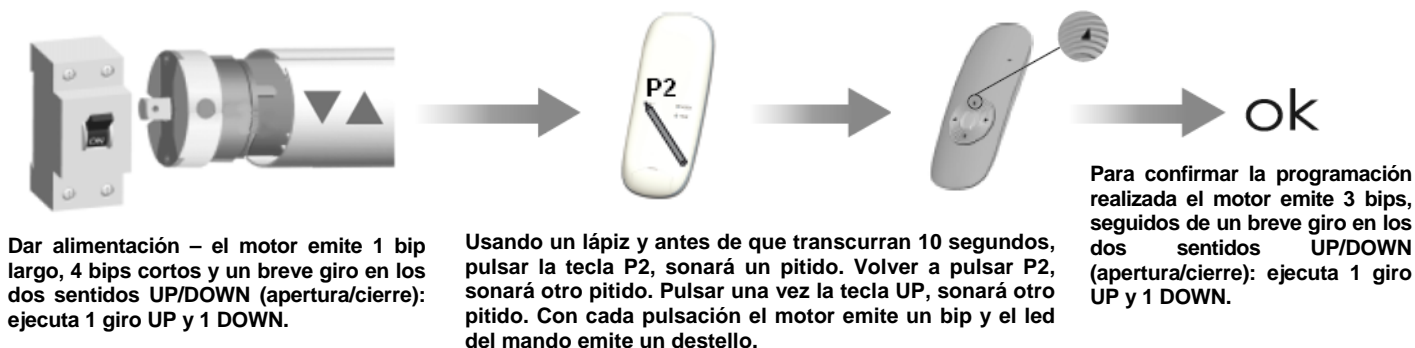
⚠ ¡Atención!: antes de programar el mando a distancia de 5 canales, seleccionar el canal deseado. Luego proceder del mismo modo como para el mando a distancia de 1 canal.

### 4.1 Programación del radiocontrol de 1 canal

- **Motor Tubular Wireless tipo CMS (con maniobra de emergencia)**



- **Motor Tubular Wireless tipo SMS (sin maniobra de emergencia)**



### 4.2 Programación del radiocontrol de 5 canales

Antes de comenzar la programación de cada uno de los canales, como se describe más arriba para los modelos SMS y CMS, recordarse de seleccionar el canal deseado con las teclas RIGHT o LEFT, lo que se confirma con el encendido del LED correspondiente.

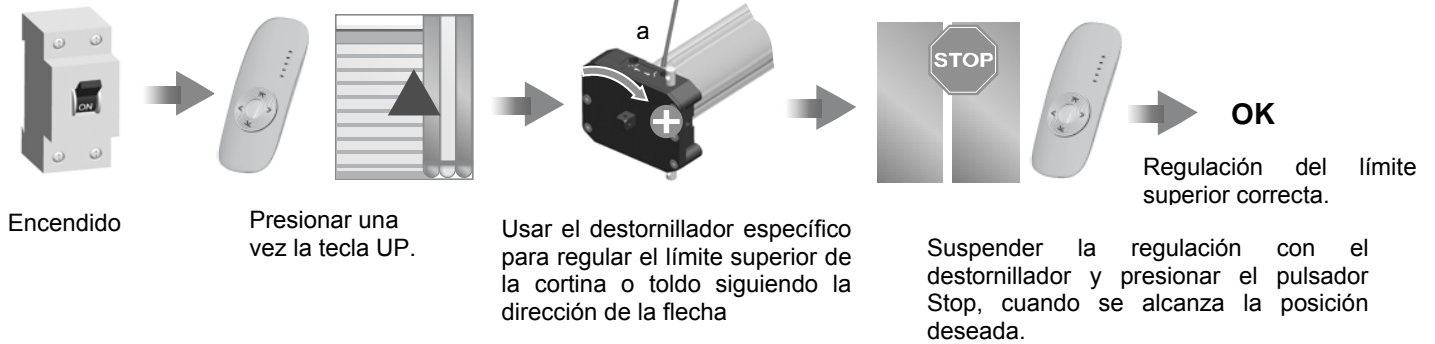
⚠ ¡Atención!: Antes de continuar añadiendo nuevos mandos hay que completar la configuración del motor, grabando los finales de carrera. No quitar alimentación antes de completar este proceso.

### 4.3 Programación del Tubular con final de carrera mecánico

#### • Regulación del límite superior



Cuando el motor no gira, girar el tornillo de regulación con un destornillador (a).



Encendido

Presionar una vez la tecla UP.

Usar el destornillador específico para regular el límite superior de la cortina o toldo siguiendo la dirección de la flecha

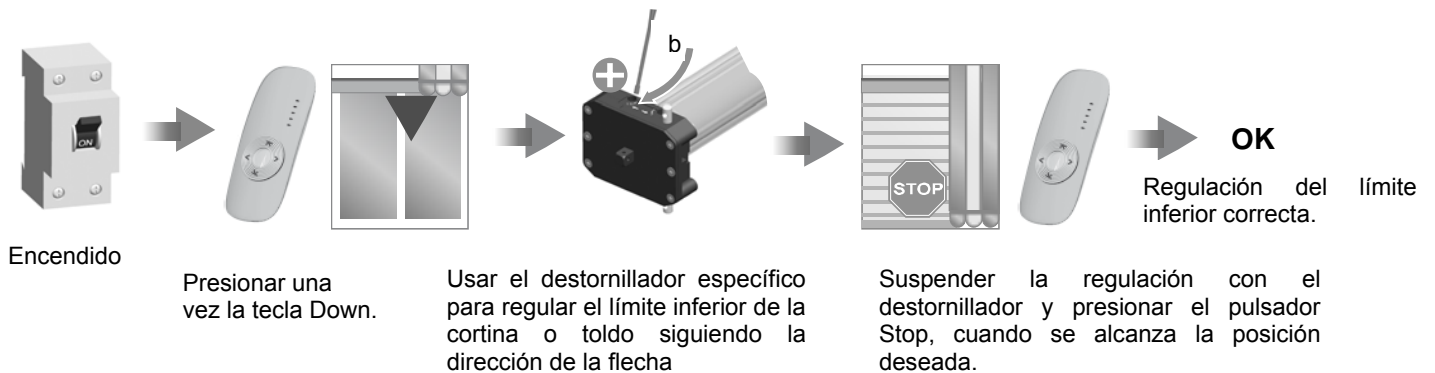
Suspender la regulación con el destornillador y presionar el pulsador Stop, cuando se alcanza la posición deseada.

OK  
Regulación del límite superior correcta.

#### • Regulación del límite inferior



Cuando el motor no gira, girar el tornillo de regulación con un destornillador (b).



Encendido

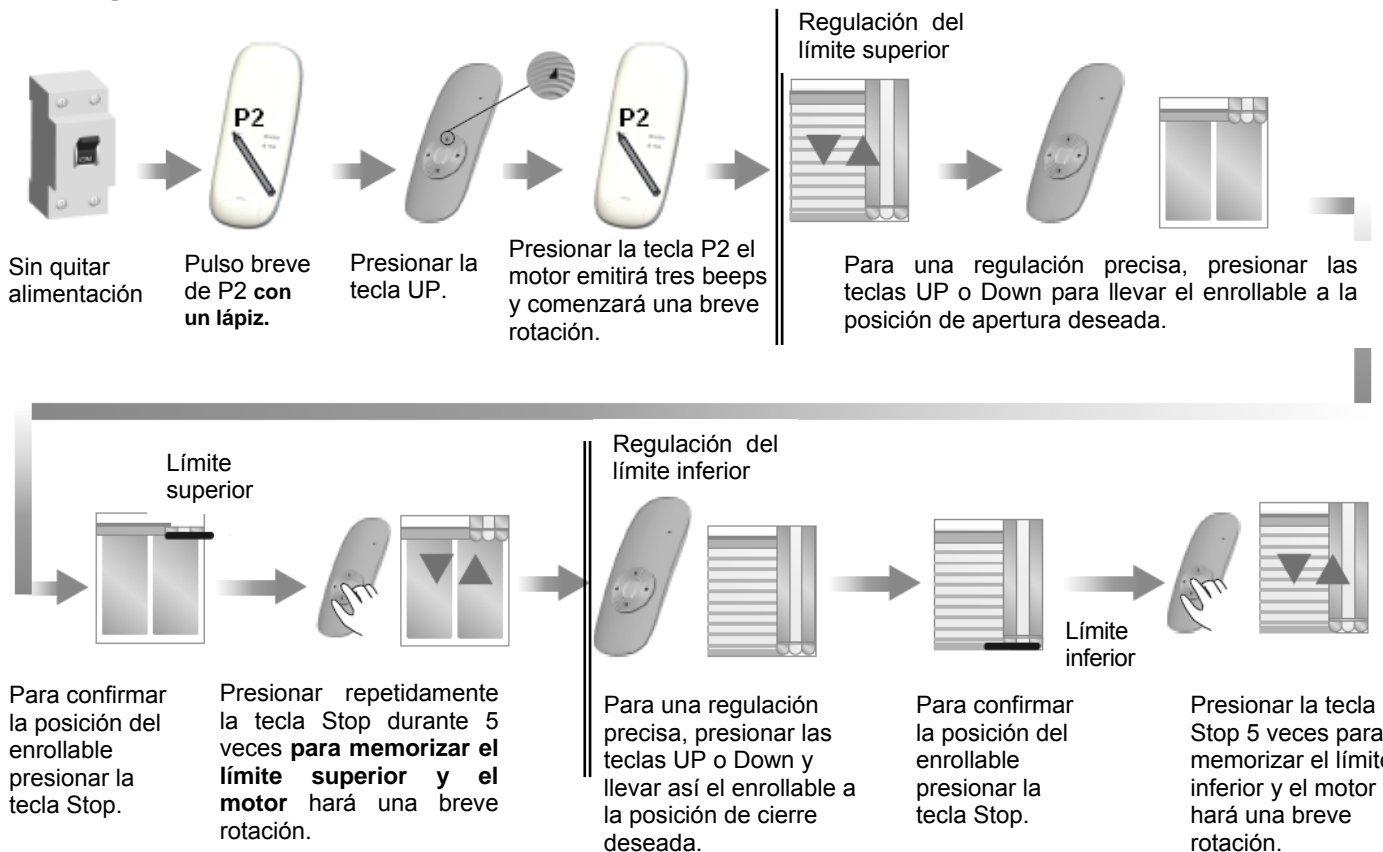
Presionar una vez la tecla Down.

Usar el destornillador específico para regular el límite inferior de la cortina o toldo siguiendo la dirección de la flecha

Suspender la regulación con el destornillador y presionar el pulsador Stop, cuando se alcanza la posición deseada.

OK  
Regulación del límite inferior correcta.

### 4.4 Programación del Tubular con final de carrera electrónico



Sin quitar alimentación

Pulso breve de P2 con un lápiz.

Presionar la tecla UP.

Presionar la tecla P2 el motor emitirá tres beeps y comenzará una breve rotación.

Regulación del límite superior

Para una regulación precisa, presionar las teclas UP o Down para llevar el enrollable a la posición de apertura deseada.

Límite superior

Para confirmar la posición del enrollable presionar la tecla Stop.

Presionar repetidamente la tecla Stop durante 5 veces para memorizar el límite superior y el motor hará una breve rotación.

Regulación del límite inferior

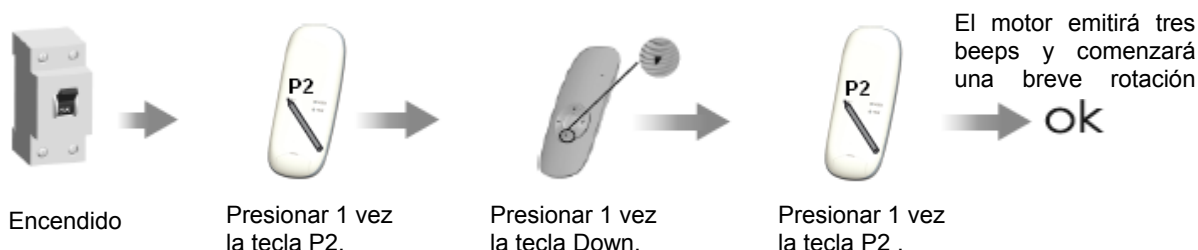
Para una regulación precisa, presionar las teclas UP o Down y llevar así el enrollable a la posición de cierre deseada.

Límite inferior

Para confirmar la posición del enrollable presionar la tecla Stop.

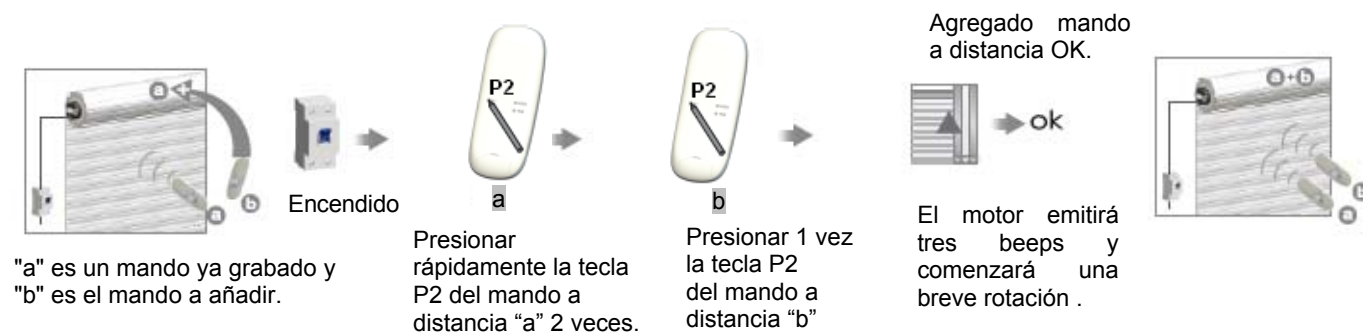
Presionar la tecla Stop 5 veces para memorizar el límite inferior y el motor hará una breve rotación.

## 4.5 Borrado del final de carrera



## 4.6 Agregado del mando a distancia

A cada motor se pueden asociar al máximo 20 mandos a distancia.



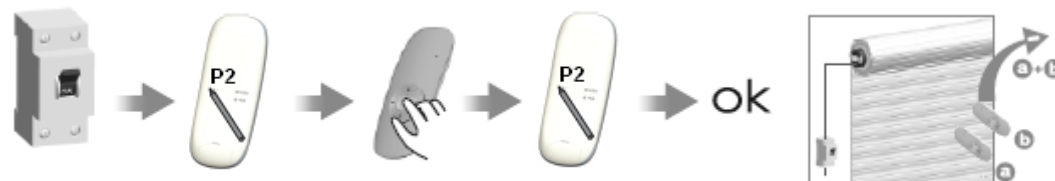
⚠ El tiempo mínimo necesario desde el encendido es de 5s.

## 4.7 Borrado del radiocontrol de 1 canal

### • Motor Tubular Wireless tipo CMS (con maniobra de emergencia)



### • Motor Tubular Wireless tipo SMS (sin maniobra de emergencia)



⚠ La eliminación del mando a distancia implica la limpieza de la memoria de los emisores y de los límites de final de carrera para las versiones 43800/001 y 43801/00X.

## 4.8 Borrado del radiocontrol de 5 canales

Antes de comenzar el borrado de cada uno de los canales, como se describe más arriba para los modelos SMS y CMS, recordarse de seleccionar el canal deseado con las teclas RIGHT o LEFT, lo que se confirma con el encendido del LED correspondiente.

⚠ ¡Atención!: Si se corta y se reactiva la alimentación, antes de comenzar el borrado es necesario ejecutar un mando UP/DOWN.

⚠ ¡Atención!: Para reiniciar un motor del que no dispongamos ningún mando grabado, pulsar prolongadamente la tecla roja hasta que emita 3 bip y realice una breve rotación. A continuación quitar alimentación, volver a conectarla y grabar un mando según se indica en 4.1

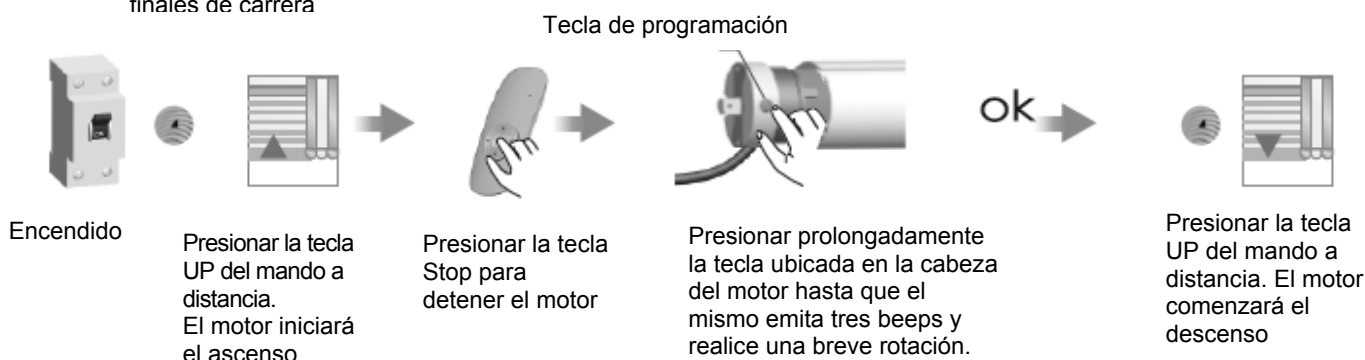
## 4.9 Cambio del sentido de rotación del motor



Después del cambio del sentido de rotación, se pueden volver a programar los finales de carrera



Para restablecer el sentido de rotación a sus valores originales realizar las operaciones siguientes



## 5. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

Problema	Posible causa	Solución
En el primer encendido el motor funciona lentamente o está bloqueado.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tensión de alimentación incorrecta</li> <li>Conexiones incorrectas</li> <li>Carga elevada</li> <li>Instalación incorrecta</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controlar que la tensión que se utilizará corresponda con los datos de la placa</li> <li>Controlar el circuito y las conexiones</li> <li>Controlar eventuales roces en la instalación y/o si el par motor corresponde al peso que se debe levantar</li> <li>Volver a instalar el motor</li> </ul>
El motor se detiene en ascenso/descenso antes de alcanzar el final de carrera	<ul style="list-style-type: none"> <li>Esfuerzo excesivo</li> <li>Intervención de la protección térmica</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controlar que no existan obstáculos en el deslizamiento normal del tubo enrollador</li> <li>Aguardar 20 minutos hasta que se enfríe el motor</li> </ul>
Cada vez que se da un mando de ascenso, el motor se mueve durante un breve tramo y luego se detiene	Los datos del final de carrera y de la posición de la cortina están dañados	Efectuar el procedimiento de borrado y volver a programar los finales de carrera

## 6. CONFORMIDAD CON LA DIRECTIVA R&TTE 99/05/EC

Con la presente, Aprimatic S.p.A. declara que los Motores Tubolares Wireless con los siguientes códigos:

Código producto	Tipo de equipo
43800/001	35 SMS 10 Nm
43801/001	45 SMS 20 Nm
43801/002	45 SMS 30 Nm
43801/003	45 SMS 50 Nm
43810/001	45 CMS 20 Nm
43810/002	45 CMS 30 Nm
43810/003	45 CMS 50 Nm

están conformes a los requisitos esenciales y a las otras reglamentaciones pertinentes, establecidas por la directiva 1999/5/EC.

La declaración EC de conformidad está disponible en el servicio al cliente Aprimatic.



**Aprimatic S.p.A.**

Head Office: *Via Emilia, 147 – 40064 Ozzano dell'Emilia - BOLOGNA – Italy*

*Tel. +39 051 6960711 - Fax +39 051 6960722; web: [www.aprimatic.com](http://www.aprimatic.com) ; e-mail: [info@aprimatic.com](mailto:info@aprimatic.com)*

Prodotto in P.R.C.  
su specifica Aprimatic.

*Made in P.R.C.  
on Aprimatic's specification*