



# JE60R4 FCI/FMI

## MOTOR RADIO CON FINAL DE CARRERA ELECTRÓNICO PARA PERSIANAS

### 1- INTRODUCCIÓN, INSTRUCCIONES DE USO Y SEGURIDAD PARA LA INSTALACIÓN

El motor radio JE60R4 está especialmente diseñado para ser instalado en persianas con cajón de aluminio o pvc y persianas enrollables tradicionales

- Sistema Rolling Code. 433.92 MHz
- Programación de los finales de carrera desde el emisor
- Punto intermedio fácilmente programable
- Memorización de nuevos emisores a través del original



Estimado cliente, le rogamos lea atentamente los siguientes consejos a fin de que se pueda garantizar el correcto funcionamiento del motor y la seguridad de las personas

- No permitir a los niños que jueguen con los dispositivos de control. Mantener a los niños lejos de los controles remotos
- Mirar el toldo mientras esté en funcionamiento para asegurarse de que nadie se acerca mientras esté en movimiento
- Verificar periódicamente el correcto funcionamiento de la instalación. No accionando nunca el motor si se precisa cualquier manutención
- En el caso que los toldos se activen mediante sistemas automáticos, asegurarse que el motor no se podrá accionar cuando se realicen trabajos cerca de ellos (por ejemplo, cuando se lavan los toldos se aconseja quitar la alimentación) eventualmente desconectando el interruptor general

### UNA INSTALACIÓN INCORRECTA PUEDE CAUSAR LESIONES GRAVES SEGUIR TODAS LAS INSTRUCCIONES DE INSTALACIÓN

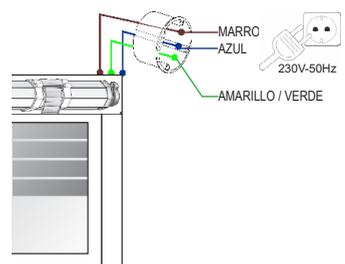
- Nuestros motorreductores están previstos y dimensionados exclusivamente para accionar persianas, pequeñas cortinas metálicas en el ámbito privado y toldos para el sol
- Antes de instalar el motorreductor, quitar todos los accesorios inútiles y dejar fuera de servicio todo el equipo que no sea necesario para un funcionamiento motorizado
- No perforar el tubo con el motor en su interior. La fijación de los tirantes en las persianas y las grapas en los toldos deberá realizarse utilizando tornillos cuya longitud garantice que la parte saliente en el interior del tubo sea como máximo de 1 mm, con el fin de evitar interferencias mecánicas entre la parte fija y la parte rotativa
- El cable de alimentación debe fijarse con cuidado de modo que no pueda entrar en contacto con las partes en movimiento (como puede ser el tubo enrollador)
- El anillo adaptador que acciona el final de carrera no debe perforarse o rebajarse; debe insertarse perfectamente en el tubo
- Las partes de movimientos del motor, instaladas a una altura menor de 2,5 m del suelo deben estar protegidas
- El diámetro interno mínimo del tubo debe ser mayor 67 mm
- Componentes suplementarios para la instalaciones (adaptadores y soportes) deben ser elegidos del catálogo

### 2- CONEXIONES ELÉCTRICAS (230V - 50Hz)



- La conexión al cuadro general debe efectuarse con un protector bipolar cuya distancia de apertura entre los contactos sea de 3 mm
- El motorreductor está preparado para un funcionamiento intermitente. Posee una protección térmica, la cual interrumpe la alimentación eléctrica en caso de sobrecalentamiento (funcionamiento continuado). La vuelta al funcionamiento del motor llega después de un tiempo no inferior a 10 minutos, al final de los cuales la protección térmica se reanuda automáticamente (completo enfriamiento del motor alrededor de 60 minutos)
- Para una instalación exterior, debe utilizarse el cable H05RN-F o bien, deberá proteger el cable estándar, introduciéndolo en tubos específicos para protegerlo de los agentes atmosféricos
- Si el cable estuviese dañado, deberá ser sustituido sólo por aquellos establecimientos de reparación reconocidos por el fabricante. En caso contrario la garantía pierde vigencia.
- Si hay interferencias en la línea de alimentación, se aconseja instalar un filtro fabricado a tal efecto

**TENSIÓN:** AZUL: Neutro AC 230V MARRON: Fase AC 230V AMARILLO / VERDE: Tierra



### 3- PROGRAMACIÓN PRIMER EMISOR



1. Conectar el motor en el que se va a grabar el mando a corriente  
*El motor confirma que está listo, con un doble movimiento*
2. Esperar al menos 10 segundos antes de seguir



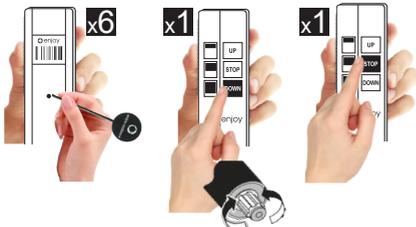
Con el motor conectado en corriente

1. Pulsar 1 vez el botón situado en el extremo del cable fino que sale de la cabeza del motor  
*El motor confirma que está listo, con un doble movimiento*
2. Antes 10 segundos, pulsar 1 vez el botón de programación P3  
*El motor confirma que lo ha reconocido, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

### 4- SENTIDO DE ROTACIÓN Y BOTONES EMISOR

Verificar que el sentido de rotación del motor, se corresponde con los botones de subida y bajada del emisor. Si estas no se corresponden, proceder de la siguiente manera

#### Opción 1: utilizando el emisor previamente reconocido



1. Pulsar 6 veces el botón de programación P3
2. Seguidamente, pulsar 1 vez el botón de bajada  
*El motor confirma que invertido el giro, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

#### Opción 2: a través del botón situado en la cabeza del motor



1. Pulsar 1 vez y mantener ( $\pm 4$  segundos), el botón rojo situado en la cabeza del motor  
*El motor confirma que invertido el giro, con un doble movimiento*
2. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

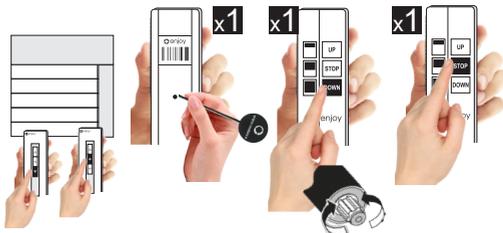
### 5- REGULACIÓN DE LOS FINALES DE CARRERA

#### FINAL DE CARRERA SUPERIOR



1. Abrir completamente la persiana, parándola en el punto superior deseado
2. Pulsar 1 vez el botón de programación P3
3. Pulsar 1 vez el botón de subida  
*El motor confirma ese punto, con un doble movimiento*
4. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

#### FINAL DE CARRERA INFERIOR

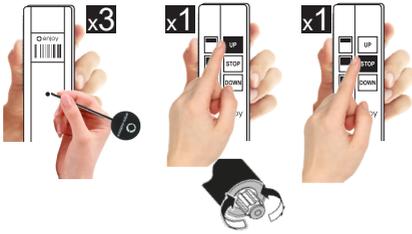


5. Cerramos completamente la persiana, parándola en la posición inferior deseada
6. Pulsar 1 vez el botón de programación P3
7. Pulsar 1 vez el botón de bajada  
*El motor confirma ese punto, con un doble movimiento*
8. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

## 6- CANCELACIÓN DE LOS FINALES DE CARRERA

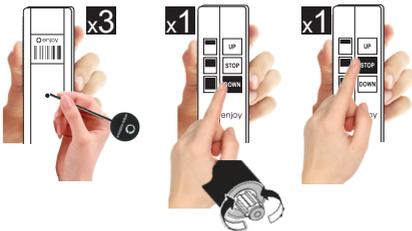
Los finales de carrera se eliminan por separado, eligiendo cual de los dos queremos eliminar en cada momento

### CANCELAR FINAL DE CARRERA SUPERIOR



1. Pulsar 3 veces el botón de programación P3
2. Seguidamente, pulsar 1 vez el botón de subida  
*El motor confirma la cancelación de ambos puntos, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

### CANCELAR FINAL DE CARRERA INFERIOR



1. Pulsar 3 veces el botón de programación P3
2. Seguidamente, pulsar 1 vez el botón de bajada  
*El motor confirma la cancelación de ambos puntos, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

## 8- POSICIÓN DE CONFORT

La posición de confort, es un punto programable entre el final de carrera superior y el final de carrera inferior, al que el usuario podrá acceder desde el botón de stop de su mando a distancia.

La programación de este punto se realiza también desde el botón de Stop, lo que asegurará que el usuario final no cambiará involuntariamente los puntos de parada superior o inferior



Posicionar la persiana en la posición de confort deseada:



Para memorizar ese punto como la posición de confort:

1. Pulsar 4 veces el botón de Stop  
*El motor confirma ese punto, con un doble movimiento*



Para acceder hasta esa posición, desde cualquier punto en el que se encuentre el todo:

2. Pulsar 1 vez el botón de Stop, manteniendo pulsador hasta que todo comience a moverse ( $\pm 4$  segundos)

## 9- POSICIONES INTERMEDIAS: EMSTEEL1M

Si estamos utilizando un emisor EMSTEEL1M, además de la posición de confort, contaremos con otras 3 posiciones intermedias, que en este caso, el motor las realiza de manera automática y a las cuales el usuario final accede utilizando la botonera frontal (parte izquierda) del mencionado mando:



- Pulsando el botón  el motor irá hasta la posición intermedia más cercana a la apertura total
- Pulsando el botón  el motor irá hasta una posición que representa la posición centrada
- Pulsando el botón  el motor irá hasta la posición intermedia más cercana al punto inferior

## 10- RECONOCIMIENTO DE UN EMISOR

### Opción 1: desde un mando ya reconocido



En un mando que ya funcione

1. Pulsar 8 veces el botón de programación P3

En un mando nuevo

2. Inmediatamente pulsar 1 vez el botón de programación P3  
*El motor confirma que lo ha reconocido, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

### Opción 3: a través del botón situado en el cable que sale de la cabeza del motor



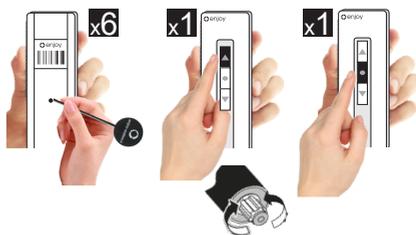
Con el motor conectado en corriente

1. Pulsar 1 vez el botón situado en el extremo del cable fino que sale de la cabeza del motor  
*El motor confirma que está listo, con un doble movimiento*

En un mando nuevo

2. Antes 10 segundos, pulsar 1 vez el botón de programación P3  
*El motor confirma que lo ha reconocido, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

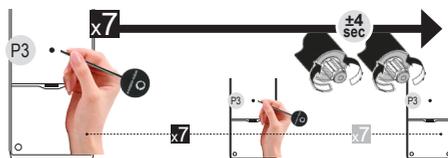
## 11- CANCELACIÓN DE UN EMISOR



1. Pulsar 6 veces el botón de programación P3
2. Seguidamente, pulsar 1 vez el botón de subida  
*El motor confirma la cancelación del emisor, con un doble movimiento*
3. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

## 12- RESET TOTAL DE UN MOTOR

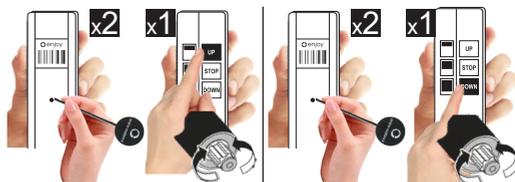
Per effettuare un reset totale su un motore:



1. Pulsar 7 veces el botón de programación P3, a intervalos cortos, manteniendo pulsado en la 7ª vez durante  $\pm 4$  segundos  
*El motor confirma el borrado total de la memoria, con un doble movimiento*
2. Pulsar el botón de stop para cerrar la programación

## 13- ACTIVACIÓN O CANCELACIÓN DE LA FUNCIÓN TILT

Funcionamiento del motor a impulsos u hombre presente (en modo paso a paso, por cuestiones de seguridad)



1. Pulsar 2 veces el botón P3
2. Pulsar 1 vez el botón Subida  
*El motor confirma la activación, con un movimiento doble*
1. Pulsar 2 veces el botón P3
2. Pulsar 1 vez el botón Bajada  
*El motor confirma la cancelación, con un movimiento doble*