

# Motor de persiana Smart-Move de 45mm 30Nm(53kg) Electrónico Bidireccional



**M&B** Motor & Blinds

MOTOR & BLINDS

Motor de persiana Electrónico con comunicación bidireccional con el mando indicando por App su posición real en todo momento. Diametro 45mm 30Nm (53kg) Electrónico PREMIUM 100% Programable desde el mando

## Tabla de contenido.

Advertencias:	2
Averías comunes y soluciones:	2
Descripción del producto.	3
Características técnicas.	3
Montaje y puesta en marcha paso a paso.	4
Ajustar la corona al motor.	4
Ajustar la rueda motriz al eje.	4
Instalación del motor dentro del eje.	5
Inserción del eje en la caja de la persiana.	5
Inserción de los flejes al eje del motor.	6
Programación.	6
Programación del primer mando.	6
Inversión de giro.	7
Ajuste de los finales de carrera.	7
Programación del final de carrera	7
Programación punto de Konfort:	8
Modificación de un punto de paro:	8
Borrar un punto de paro:	9
Añadir mandos:	9
Cambiar el modo de funcionamiento:	9
Borrar la memoria de un motor.	10
Información de la compañía.	11

## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

### Advertencias:

- Mantener lejos del agua.
- No golpear el motor.
- No perforar el tubo del motor.
- Mantener alejado de productos corrosivos.

### Averías comunes y soluciones:

	Fallo	Causas	Soluciones al fallo
1	Al conectar el aparato, solo funciona en una dirección.	El final de carrera dentro del motor, no se abre	Girar la corona un ciclo hacia la dirección opuesta del giro deseado, después de esto debería funcionar.
2	El motor arranca lento, o no funciona, después de su conexión.	a. Voltaje demasiado bajo. b. Error de cableado. c. Sobrecarga. d. Instalación inapropiada.	a) Ajustar el voltaje hasta llegar al necesario. b) Comprobar el circuito y corregir las conexiones que sean incorrectas. c) Comprobar el par del motor asociado a la carga de la persiana. d) Re-instalar el motor.
3	El motor se para de golpe después de funcionar.	El motor se para de golpe después de funcionar	Esperar unos 20 minutos a que el motor se enfríe, después de esto automáticamente se pondrá en funcionamiento.
4	Ruido anormal durante el funcionamiento de la persiana.	Tubo exterior demasiado largo o la conexión entre los ejes soporta demasiada fuerza.	Acortar el tubo para así evitar que la instalación esté demasiado apretada.

## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

### Descripción del producto.

El motor para persianas Smart Move electrónico con un eje de **60mm** es un motor que permite controlar el proceso de subida y bajada de una persiana, sabiendo en todo momento en que punto se encuentra posicionada, facilitando así su control de apertura y su cierre, y, haciendo así, más cómodo su uso. Se puede programar hasta 3 puntos de parada diferentes para un mayor confort.

Sirve también para motorizar persianas, cortinas, toldos, pantallas de proyección y puertas.

Motores para persianas controlados por radiofrecuencia, adecuados para persianas de PVC o aluminio. Son capaces de levantar hasta 53 **kg** y muy fáciles de instalar.

Diferencia con el motor de persiana NO electrónico: La programación de los finales de carrera se realiza mediante el mando, evitando el uso de escaleras, para su correcta configuración. Por lo tanto es más seguro.

### Características técnicas.

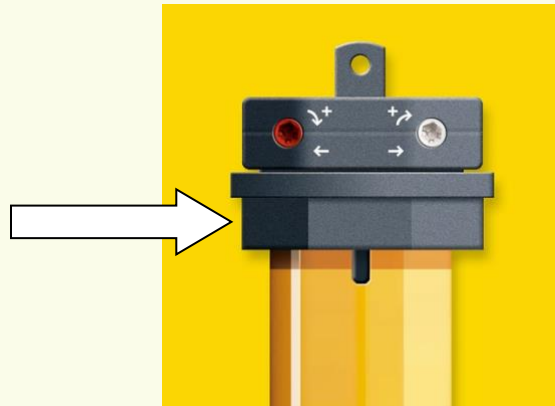
Par motor (Nm)	30
Velocidad (rpm)	15
Diámetro (mm)	45
Voltaje (V)	230
Frecuencia (Hz)	50
Potencia (W)	161
Intensidad (A)	0,735
Tiempo de funcionamiento continuado	4
Protección (IP)	IP44
Longitud (L1/L2) (mm)	594/502

## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

### Montaje y puesta en marcha paso a paso.

#### Ajustar la corona al motor.

Coloque la corona de la siguiente forma:



**Nota:** Es muy importante que este elemento esté bien colocado, puesto que se encarga de contar las vueltas que realiza el motor, y permite la función de los finales de carrera

**Nota:** NO configure los finales de carrera con el motor fuera del eje, puesto que de hacerlo, la corona no contará las vueltas y no podrá ajustarlos.

#### Ajustar la rueda motriz al eje.

Debe unir la rueda motriz al motor, y encajarla con un clip adjunto al kit del motor.



**Nota:** Si el motor no tiene la corona correctamente insertada, la rueda motriz colocada, y el motor dentro del eje, no podrá realizar la configuración de los finales de carrera.

## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

### Instalación del motor dentro del eje.

Introduzca el motor en el eje para hacer que este pueda girar. Tenga en cuenta:

- Diámetro del motor.
- Diámetro del eje metálico.



Si el diámetro del motor no se corresponde con el diámetro del eje correspondiente, será necesario que sustituya el motor en cuestión, el adaptador y corona, o bien el eje, según sea necesario.

Si el eje es de madera, deberá **sustituirlo** por uno metálico.

**Nota: (opcional)** Es aconsejable en los ejes circulares, por seguridad, atornillar con la ayuda de un tornillo roscante, la rueda motriz al eje (midiendo la distancia para realizar el agujero, realizar esta operación con cuidado, ya que podemos dañar el motor si perfora en su camisa).

### Inserción del eje en la caja de la persiana.

Una vez tenga el motor preparado, debe introducirlo en la caja de la persiana (por ejemplo como se muestra a continuación). Asegúrese que el eje queda bien sujeto y que NO entorpecerá el giro.

**Nota:** Una mala colocación puede dañar los finales de carrera o incluso el mismo motor.

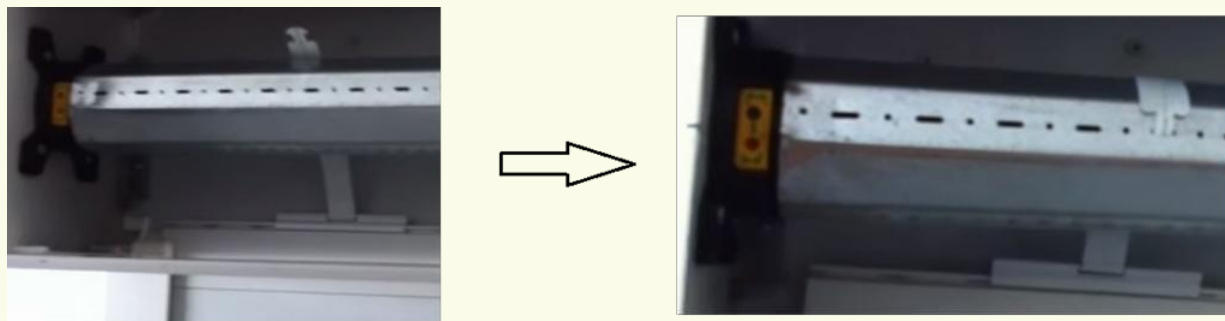


**Accione** el motor de la persiana para que realice un movimiento de bajada antes de pasar a la inserción de los flejes, para así, dejar configurado el final de carrera de bajada.

## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

### Inserción de los flejes al eje del motor.

Inserte los flejes en el eje del motor, tal y como se muestra en el ejemplo



## Programación.

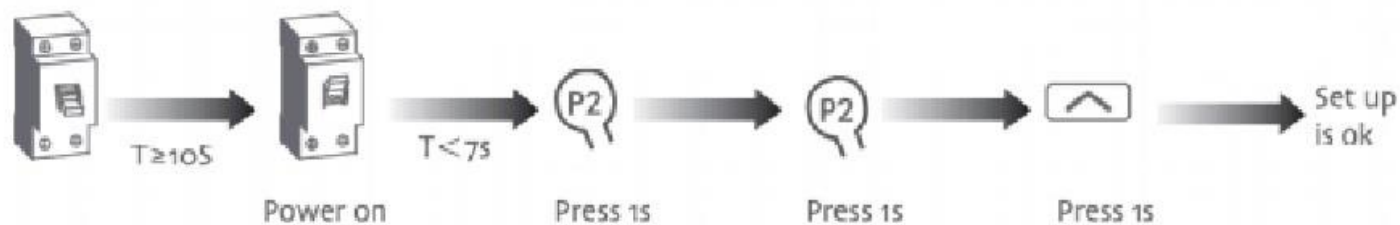
### Programación del primer mando.

Damos corriente al motor y realizará--> BEEP +  $\uparrow\downarrow$

a) Pulsamos P2 --> el Motor Pita BEEP +  $\uparrow\downarrow$

b) Volvemos a pulsar P2 --> el Motor Pita BEEP +  $\uparrow\downarrow$

c) Pulsamos la tecla SUDIDA -->el Motor Pita BEEP +  $\uparrow\downarrow$



# Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

## Inversión de giro.

Para invertir el giro del motor en caso de girar en el sentido opuesto al deseado, siga los siguientes pasos:

- Pulse el botón del cabezal del motor 10 segundos (el motor reacciona  $\uparrow\downarrow$  + pita 3 veces).
- Suelte el botón del cabezal y compruebe el sentido de giro.
- Sentido de giro invertido.

## Ajuste de los finales de carrera.

Al ajustar los finales de carrera, tenga en cuenta que si no realiza ninguna acción durante 30 segundos, el modo de programación finalizará y no se guardará ningún cambio.

### Programación de los finales de carrera superior e inferior :

#### 1. Ponemos el motor en modo programación de la siguiente forma:

- Pulsamos P2 el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )
- Pulsamos SUBIDA el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )
- Pulsamos P2 el Motor el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )

#### 2. Programación FDC Superior

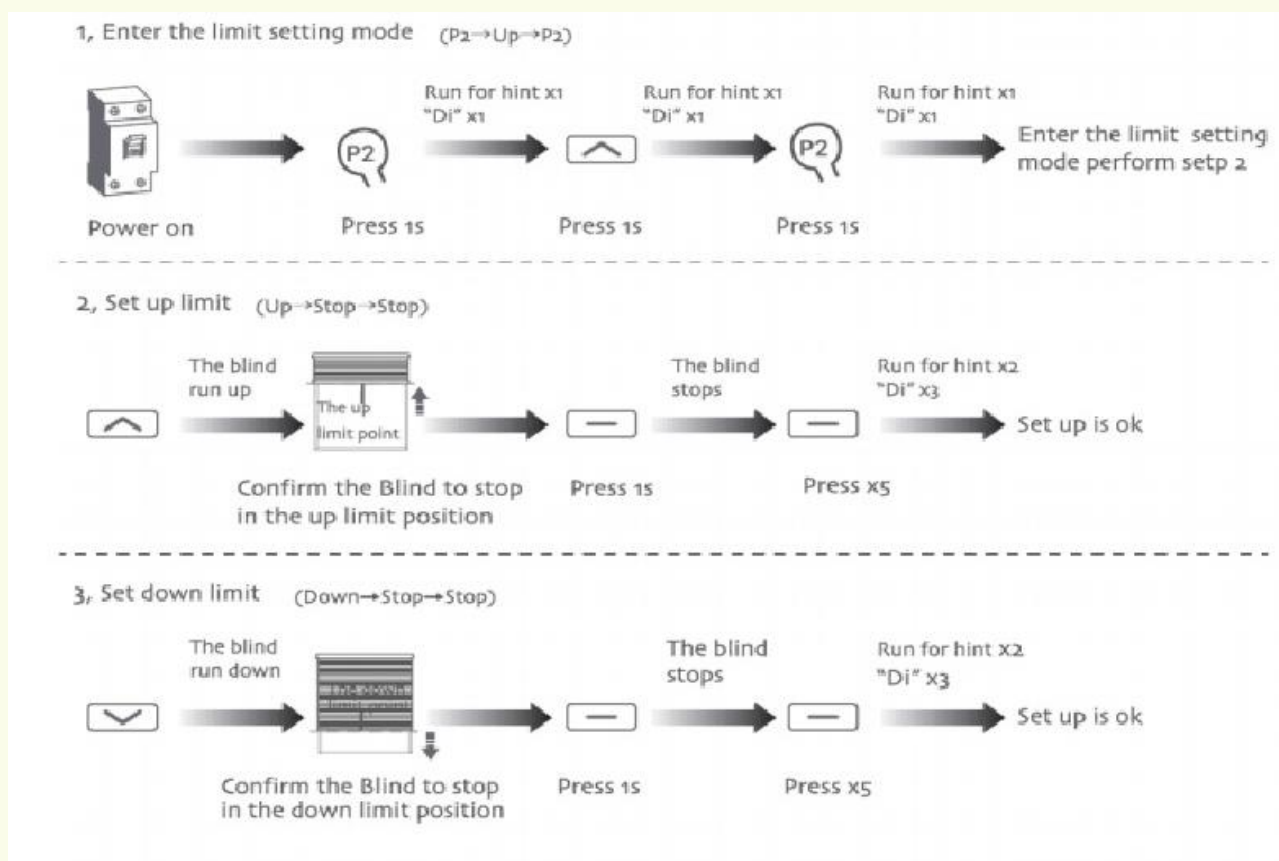
- Pulsamos SUBIDA hasta llevar a nuestra persiana al punto de paro superior.
- Detenemos en el punto deseado pulsando STOP
- Grabamos el punto MANTENIENDO PULSADO ---> STOP x 5seg
- el Motor el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ ) x 3 Veces

#### 3. Programación FDC Inferior

- Pulsamos BAJADA hasta llevar a nuestra persiana al punto de paro inferior.
- Detenemos en el punto deseado pulsando STOP
- Grabamos el punto MANTENIENDO PULSADO ---> STOP x 5seg
- el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )x 3 Veces y PUNTO GRABADO



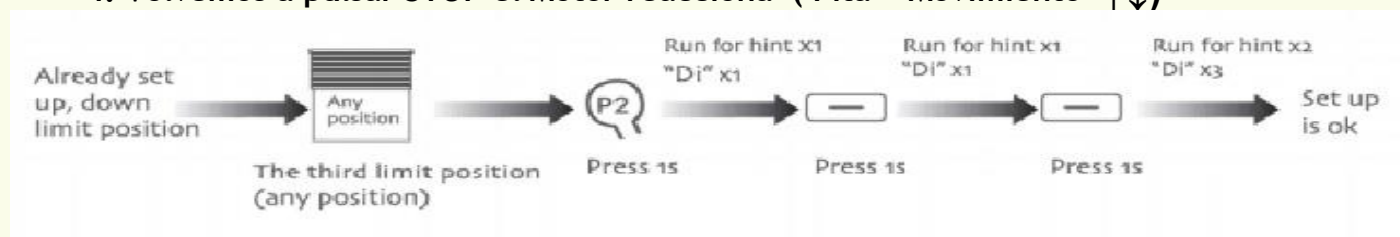
## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM



**Nota:** El motor reacciona según pulsemos subida/bajada manteniendo pulsado en modo continuo, y a pulsaciones cortas funcionará en pequeños tramos para un mejor ajuste de la posición deseada.

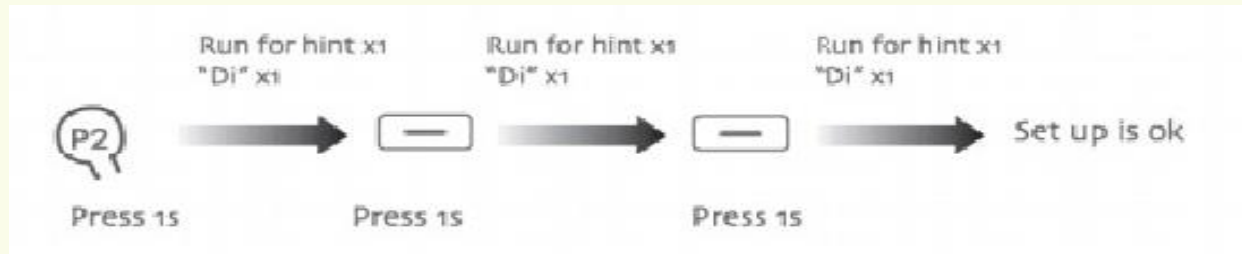
### Programación 3er FDC o Punto de KONFORT:

1. Llevamos el motor a la posición deseada
2. Pulsamos P2 el Motor reacciona ( Pita + Movimiento ↑↓)
3. Pulsamos STOP el Motor reacciona ( Pita + Movimiento ↑↓)
4. Volvemos a pulsar STOP el Motor reacciona ( Pita + Movimiento ↑↓)



## Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

### Borrar un punto de paro:



Para borrar un punto de paro seguiremos los mismos pasos que para grabarlo.

1. Pulsamos P2 el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )
2. Pulsamos STOP el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )
3. Volvemos a pulsar STOP el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )

### Añadir mandos:

Además del primer mando, puede añadir más mandos al motor. Esto puede conseguirlo de la siguiente manera:

- Pulse el botón de P2 del mando programado 2 veces (el motor responde).
- Pulse el botón P2 del mando a programar (el motor responde).
- Mando programado.

### Cambiar el modo de funcionamiento:

Este motor tiene dos modos de funcionamiento, por pulsación o continuo:

- Pulsación: Debe mantener pulsado el botón de movimiento del mando para que el motor se pueda mover.
- Continuo: Una simple pulsación basta para realizar el movimiento del motor.

Para cambiar de modo deberá seguir los siguientes pasos:

1. Pulsamos P2 el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )
2. Pulsamos SUBIDA el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ )
3. Pulsamos BAJADA el Motor ha cambiado su modo de funcionamiento.

# Motor de persiana Smart Move electrónico de 45mm 30Nm (53kg) PREMIUM

## Borrar la memoria de un motor.

Si desea borrar la memoria de un motor, es decir, que no se accione desde ninguno de los mandos por los que era controlado, y borre todos los finales de carrera debe seguir estos pasos:

- Pulse el botón de programación del motor durante 14 segundos
- **el Motor reacciona ( Pita + Movimiento  $\uparrow\downarrow$ ) x 4 veces**
- Memoria borrada.

## Funciones del Boton P1 ( Botón en la cabeza de motor )

### 1. Pulsación Corta

El motor realiza un movimiento corto de subida y bajada Movimiento  $\uparrow\downarrow$

### 2. Entrar en Modo Programación

Pulsación manteniendo 2 segundos hasta que el motor reaccione:

El motor realiza un movimiento corto de subida y bajada Movimiento  $\uparrow\downarrow$  1 vez

### 3. Habilitar / Deshabilitar la función Wireless

Pulsación manteniendo 6 segundos hasta que el motor reaccione:

El motor realiza un movimiento corto de subida y bajada Movimiento  $\uparrow\downarrow$  2 veces

### 4. Cambio de dirección

Pulsación manteniendo hasta que el motor reaccione:

El motor realiza un movimiento corto de subida y bajada Movimiento  $\uparrow\downarrow$  3 veces

### 5. RESET

Pulsación manteniendo hasta que el motor reaccione:

El motor realiza un movimiento corto de subida y bajada Movimiento  $\uparrow\downarrow$  4 veces

## Información de la compañía.

**Empresa:** Motores y persianas.

**Dirección centro técnico:** Carrer dels ferrocarrils catalans, 43.

**Código postal:** 08038.

**Teléfonos de contacto:**

**Departamento logístico Madrid:** 91 101 93 89.

**Oficina Barcelona:** 93 10009 15

[www.motoresypersianas.com](http://www.motoresypersianas.com)

