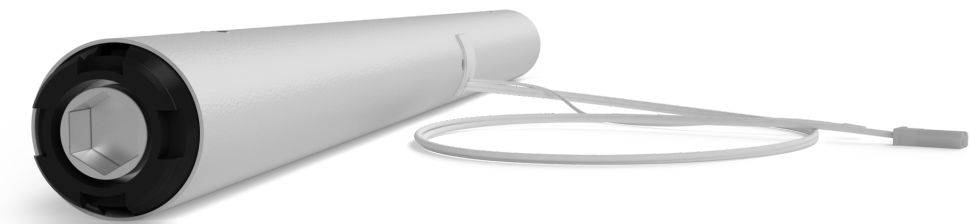


Motor de montaje central descendente/ascendente



Número de pieza	Descripción
MT01-3101-069004	Motor TDBU de 12 VCC de montaje central [2 X 0,6 Nm/34 RPM].



**BIDIRECCIONAL
DE 433.92 MHZ**



**LÍMITE
ELECTRÓNICO**



**RPM
SELECCIONABLES**



**POSICIÓN
FAVORITA**



**CONTROL DE
NIVEL**

El motor de montaje central TDBU es un motor de doble eje diseñado para movimientos independientes descendentes y ascendentes.

Este motor de CC de bajo voltaje es compatible con las persianas celulares y ofrece opciones versátiles de fuente de alimentación, lo que proporciona flexibilidad para una integración perfecta en su sistema de persianas.

CARACTERÍSTICAS:

- Control de hogar inteligente
- Integración IoT
- Límites electrónicos
- Comunicación por RF bidireccional de 433.92 MHz
- Control de nivelación
- 3 x Rpm seleccionables (28-34-40)
- Posición favorita
- Modos de rodillo e inclinación

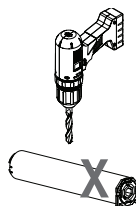
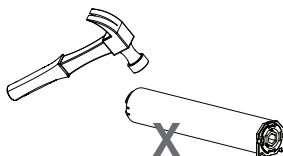
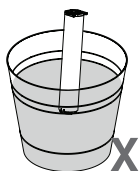
CONTENIDO

1	MONTAJE	5
1.1	Motor TDBU	5
2	CABLEADO	6
2.1	Opción de alimentación	6
3	FUNCIONES DEL BOTÓN P1	7
3.1	Prueba de estado del motor	7
3.2	Opciones de configuración del motor	7
4	CONFIGURACIÓN INICIAL	8
4.1	Emparejar el motor al controlador	8
4.2	Comprobar la dirección del motor	8
4.3	Fijar límites	9
5	AJUSTE DE LOS LÍMITES	10
5.1	Ajustar límite superior	10
5.2	Ajustar límite inferior	10
6	AGREGAR O QUITAR CONTROLADORES Y CANALES	11
6.1	Utilización del botón P1 del motor	11
6.2	Utilización de un controlador preexistente	11
7	POSICIONAMIENTO FAVORITO	12
7.1	Fijar la posición favorita	12
7.2	Enviar la persiana a la posición favorita	12
7.3	Borrar posición favorita	12
8	AJUSTE DE LA VELOCIDAD DEL MOTOR	13
8.1	Aumentar o disminuir la velocidad del motor	13
9	MODO DE SUSPENSIÓN	14
9.1	Entrar en modo de suspensión	14
9.2	Salir del modo de suspensión	14
10	SOLUCIÓN DE PROBLEMAS	15

INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD

ADVERTENCIA: Importantes instrucciones de seguridad que deben leerse antes de la instalación.

Una instalación incorrecta puede provocar lesiones graves y anulará la responsabilidad y la garantía del fabricante.



PRECAUCIÓN

- No exponer a la humedad ni a temperaturas extremas.
- No permita que los niños jueguen con este dispositivo.
- El uso o modificación fuera del ámbito de este manual de instrucciones anulará la garantía.
- La instalación y la programación deben ser realizadas por un instalador debidamente cualificado.
- Para uso en persianas tubulares.
- Asegúrese de utilizar la corona y los adaptadores de accionamiento correctos para el sistema previsto.
- Mantenga la antena recta y alejada de objetos metálicos.
- No corte la antena.
- Utilice únicamente herrajes Rollease Acmeda.
- Antes de la instalación, retire todos los cables innecesarios y desactive cualquier equipo que no sea necesario para el funcionamiento con alimentación.
- Asegúrese de que el torque y el tiempo de funcionamiento sean compatibles con la aplicación final.
- No exponga el motor al agua ni lo instale en ambientes húmedos o mojados.
- El motor solo debe instalarse en posición horizontal.
- No taladre el cuerpo del motor.
- El tendido de cables a través de paredes se protegerá mediante bujes aislantes o pasacables.
- Asegúrese de que el cable de alimentación y la antena estén despejados y protegidos de las piezas móviles.
- Si el cable o el conector de alimentación están dañados, no los utilice.

Importantes instrucciones de seguridad que deben leerse antes de utilizar el dispositivo.

- Es importante para la seguridad de las personas seguir las instrucciones adjuntas. Guarde estas instrucciones para futuras consultas.
- Las personas (incluidos los niños) con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o con falta de experiencia y conocimientos, no deben utilizar este producto.
- Mantenga los controles remotos a distancia fuera del alcance de los niños.
- Inspeccione con frecuencia para detectar un funcionamiento incorrecto. No utilizar en caso de reparación o ajuste.
- Mantenga el motor alejado de ácidos y sustancias alcalinas.
- No fuerce el accionamiento del motor.
- Manténgase alejado cuando esté en funcionamiento.

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD

Este dispositivo cumple con la parte 15 de las normas de la FCC. El funcionamiento está sujeto a las siguientes dos condiciones:

- (1) Este dispositivo no debe causar interferencias perjudiciales, y
- (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluso interferencias que puedan causar un funcionamiento no deseado. Precaución: Los cambios o modificaciones realizados en esta unidad que no hayan sido expresamente aprobados por la parte responsable del cumplimiento podrían anular la autoridad del usuario para utilizar el equipo.

Este dispositivo contiene transmisores o receptores exentos de licencia que cumplen con los RSS exentos de licencia de Innovación, Ciencia y Desarrollo Económico de Canadá. El funcionamiento está sujeto a las siguientes dos condiciones:

- (1) Este dispositivo no debe causar interferencias.
- (2) Este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia, incluidas las interferencias que puedan causar un funcionamiento no deseado del dispositivo.

L'émetteur/récepteur exempt de licence contenu dans le présent appareil est conforme aux CNR d'Innovation, Sciences et Développement économique Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes :

- 1) L'appareil ne doit pas produire de brouillage;
- 2) L'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

NOTA: Este equipo ha sido probado y cumple los límites establecidos para los dispositivos digitales de la Clase B, de conformidad con la parte 15 de las normas de la FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable contra interferencias perjudiciales en una instalación residencial. Este equipo genera, utiliza y puede irradiar energía de radiofrecuencia y, si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias perjudiciales en las comunicaciones por radio. Sin embargo, no hay garantía de que no se produzcan interferencias en una instalación concreta. Si este equipo causa interferencias perjudiciales en la recepción de radio o televisión, lo cual puede determinarse apagando y encendiendo el equipo, se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante una o más de las siguientes medidas:

- Reoriente o reubique la antena receptora.
- Aumente la separación entre el equipo y el receptor.
- Conecte el equipo a un enchufe de un circuito distinto al que está conectado el receptor.
- Consulte al distribuidor o a un técnico experto en radio o TV para obtener ayuda.



No tirar a la basura común.
Recicle adecuadamente las baterías y los productos eléctricos dañados.

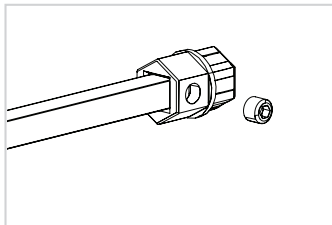


1 MONTAJE

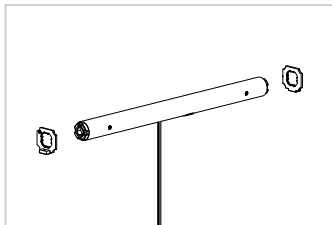
1.1 Motor TDBU

El motor Automate de elevación del cable de 0,8 Nm puede instalarse en cualquier posición dentro de la canaleta de aluminio.

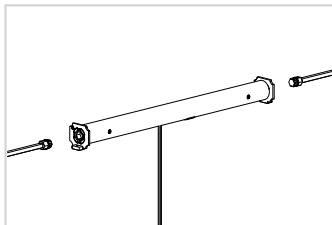
Paso 1. Fije el adaptador de eje al eje con un tornillo prisionero (se necesitan 2 conjuntos).



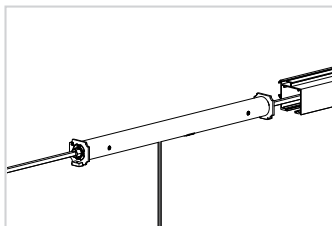
Paso 2. Fije los adaptadores del riel superior al motor (se necesitan 2 de cada uno).



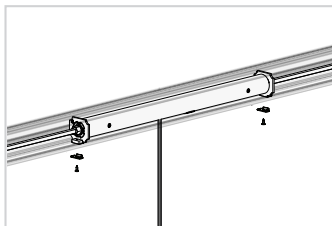
Paso 3. Fije el eje con el adaptador al conjunto del motor.



Paso 4. Inserte el conjunto del motor en el riel superior. Asegúrese de que el adaptador del eje encaje completamente en el empotrado del accionamiento del motor.



Paso 5. Asegúrese de que el cable de alimentación y la antena se extiendan libremente desde el riel superior. Ancle el motor al riel superior donde desee.

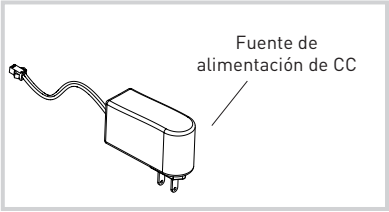


2 CABLEADO

2.1 Opción de alimentación

Los motores Automate CC se alimentan de una fuente de 12 VCC. Hay disponibles paquetes de baterías recargables y adaptadores de CA, con una variedad de cables de extensión de conexión rápida. Para instalaciones centralizadas, el rango de alimentación puede ampliarse con un cable 18/2 [no disponible en Rollease Acmeda].

- El motor dejará de funcionar cuando el voltaje sea inferior a 6,5 V.



Fuente de alimentación	Motor
Tubo de batería MTBWAND18-25 para motores DCRF (sin batería)	MT01-3101-069004
Fuente de alimentación MTDCPS-18-25 para motor DCRF 18/25-CL/Inclinación (sin batería)	
Paquete de baterías recargables MT03-0305-069013 y MT03-0305-069014.	

Cables de extensión	Longitud
Extensor de cable de motor de la batería de CC MTDC-CBLXT6 de 155 mm (6 in)	155 mm (6 in)
Extensor de cable de motor de la batería de CC MTDC-CBLXT48 de 1220 mm (48 in)	1220 mm (48 in)
Extensor de cable de motor de la batería de CC MTDC-CBLXT96 de 2440 mm (96 in)	2440 mm (96 in)



Asegúrese de que el cable se mantiene alejado de la tela.

Asegúrese de que la antena se mantiene recta y alejada de objetos metálicos.

3 FUNCIONES DEL BOTÓN P1

3.1 Prueba de estado del motor

Esta tabla describe la función de una presión/liberación corta del botón **P1** (<2 segundos) dependiendo de la configuración actual del motor.

Presione P1	Condición	Función realizada	Feedback visual	Feedback audible	Función descrita
Presione brevemente y luego suelte (<2 s)	Si el límite NO está fijado	Ninguna	Ninguna acción	Ninguno	Ninguna acción
	Si se establecen límites	Control operativo del motor, funciona hasta el límite. Detener si está en funcionamiento	El motor funciona	Ninguno	Control operativo del motor después de realizar el emparejamiento y el ajuste de límites por primera vez
	Si el motor está en "Modo de suspensión" y los límites están ajustados (Ver la Sección 10)	Activar y controlar	El motor se activa y funciona en una dirección	Ninguno	El motor sale del modo de suspensión y se activa el control por radiofrecuencia

3.2 Opciones de configuración del motor

El botón **P1** se utiliza para administrar la configuración del motor como se describe a continuación y a partir de la Sección 4.

Activar el modo de emparejamiento



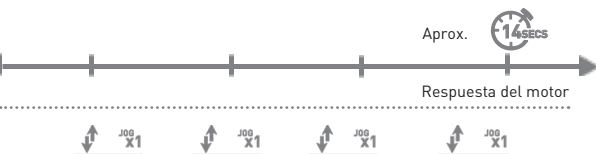
Modo de suspensión



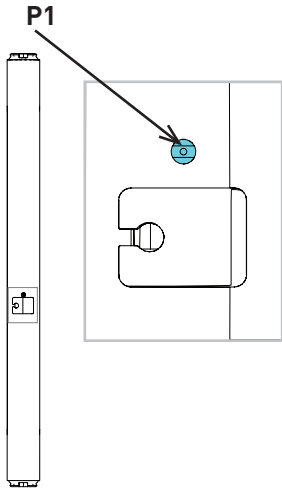
Dirección inversa



Restablecer valores de fábrica Ajustes



Mantenga presionado **P1**



4 CONFIGURACIÓN INICIAL

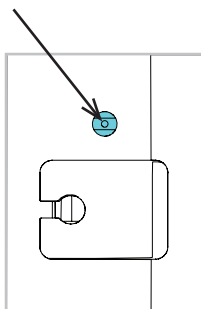
4.1 Emparejar el motor al controlador

Seleccione el canal en el controlador.

(Omitir si se utiliza un controlador monocanal)



Mantenga presionado el botón **P1** en el cabezal del motor



Mantenga presionado **PARE** en el controlador



IMPORTANTE

Respuesta del motor

Respuesta del motor

Consulte el manual de usuario de su controlador para obtener información sobre la selección del canal.



JOG X1 SUELTE P1



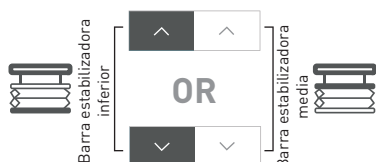
JOG X2



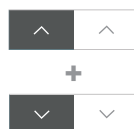
El motor está ahora en modo configuración y listo para ajustar los límites.

4.2 Comprobar la dirección del motor

Para comprobar la dirección de desplazamiento de la persiana, presione **ARRIBA** o **ABAJO** en el controlador.



Para invertir el sentido de la persiana, mantenga presionadas las teclas **ARRIBA** y **ABAJO** hasta que el motor responda.



Respuesta del motor



JOG X1



La inversión del sentido del motor mediante este método solo es posible durante la configuración inicial, antes del primer ajuste del límite de tiempo o después de un reajuste del motor

4.3 Fijar límites



IMPORTANTE

Pueden producirse daños en la persiana si el motor se pone en marcha antes de haber ajustado los límites. Se debe prestar atención.

Los límites no pueden ajustarse a menos que ambos motores estén en la misma posición. Asegúrese de que ambos motores están en la misma posición al ajustarlos.

Fijar límite superior

Mueva la barra estabilizadora media hasta el límite superior deseado presionando



Mueva la barra estabilizadora inferior hasta el límite superior deseado presionando repetidamente el botón izquierdo **ARRIBA**.



A continuación, mantenga presionados los botones **ARRIBA** izquierdo y **PARE** izquierdo a la vez durante 2 segundos para guardar el límite superior de ambos rieles.



Fijar límite inferior

Mueva la barra estabilizadora inferior hasta el límite inferior deseado presionando repetidamente el botón izquierdo **ABAJO**.



Mueva la barra estabilizadora media hasta el límite inferior deseado presionando repetidamente el botón derecho **ABAJO**.



A continuación, mantenga presionados los botones **ABAJO** izquierdo y **PARE** izquierdo a la vez durante 2 segundos para guardar el límite inferior de ambos rieles.



La configuración inicial está completa

5 AJUSTE DE LOS LÍMITES

5.1 Ajustar límite superior



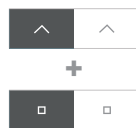
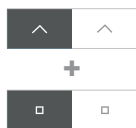
IMPORTANTE

Los límites no pueden ajustarse a menos que ambos motores estén en la misma posición. Asegúrese de que ambos motores están en la misma posición al ajustarlos.

Mantenga presionados **ARRIBA** y **PARE** en el controlador hasta que el motor responda.

Mueva la persiana a la posición superior deseada presionando el botón **ARRIBA** o **ABAJO**.

Para guardar el límite superior, mantenga presionado **ARRIBA** y **PARE** hasta que el motor responda.



Respuesta del motor

Respuesta del motor

Aprox.



JOG x1



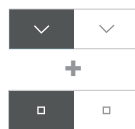
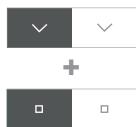
JOG x2

5.2 Ajustar límite inferior

Mantenga presionado **ABAJO** y **PARE** en el controlador.

Mueva la persiana a la posición más baja deseada presionando el botón **ARRIBA** o **ABAJO**.

Para guardar el límite inferior, mantenga presionado **ABAJO** y **PARE**.



Respuesta del motor

Respuesta del motor

Aprox.



JOG x1



JOG x2



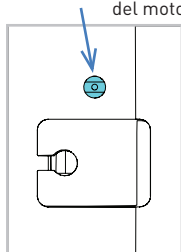
IMPORTANTE

Consulte el manual del usuario de su controlador o sensor.

6 AGREGAR O QUITAR CONTROLADORES Y CANALES

6.1 Utilización del botón P1 del motor

Mantenga presionado el botón **P1** en el cabezal del motor.



Respuesta del motor



JOG
X1

SUELTE P1

Mantenga presionado **PARE** en el controlador para agregar o quitar



Respuesta del motor



Aprox.



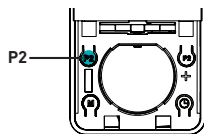
JOG
X2

6.2 Utilización de un controlador preexistente

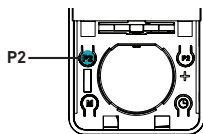
A= Controlador o canal actual (a conservar)

B= Controlador o canal o agregar o eliminar

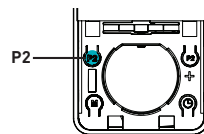
Presione **P2** en el controlador actual.



Presione **P2** en el controlador actual.



Presione **P2** en el nuevo controlador.



Respuesta del motor



JOG
X1

Respuesta del motor



JOG
X1

Respuesta del motor

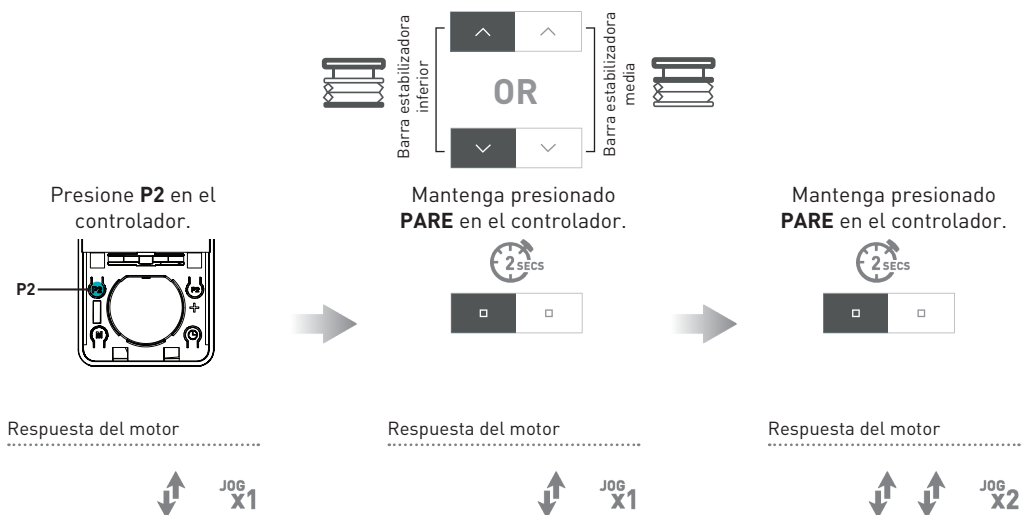


JOG
X2

7 POSICIONAMIENTO FAVORITO

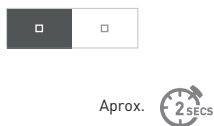
7.1 Fijar la posición favorita

Mueva la persiana a la posición deseada presionando los botones ARRIBA o ABAJO en el controlador.

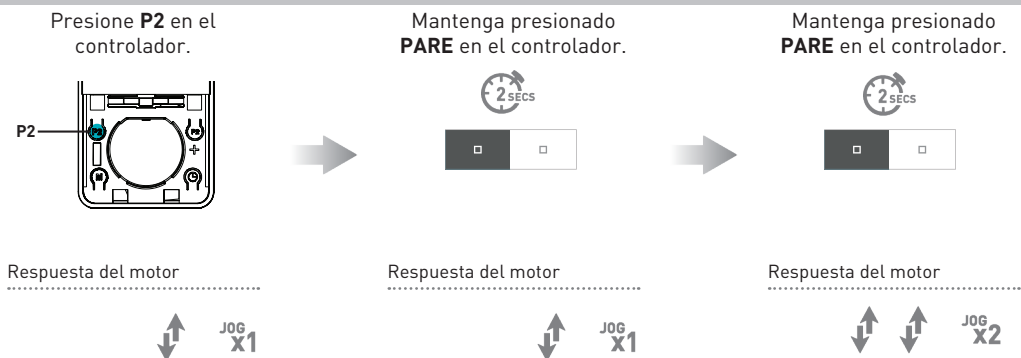


7.2 Enviar la persiana a la posición favorita

Mantenga presionado **PARE** en el controlador.

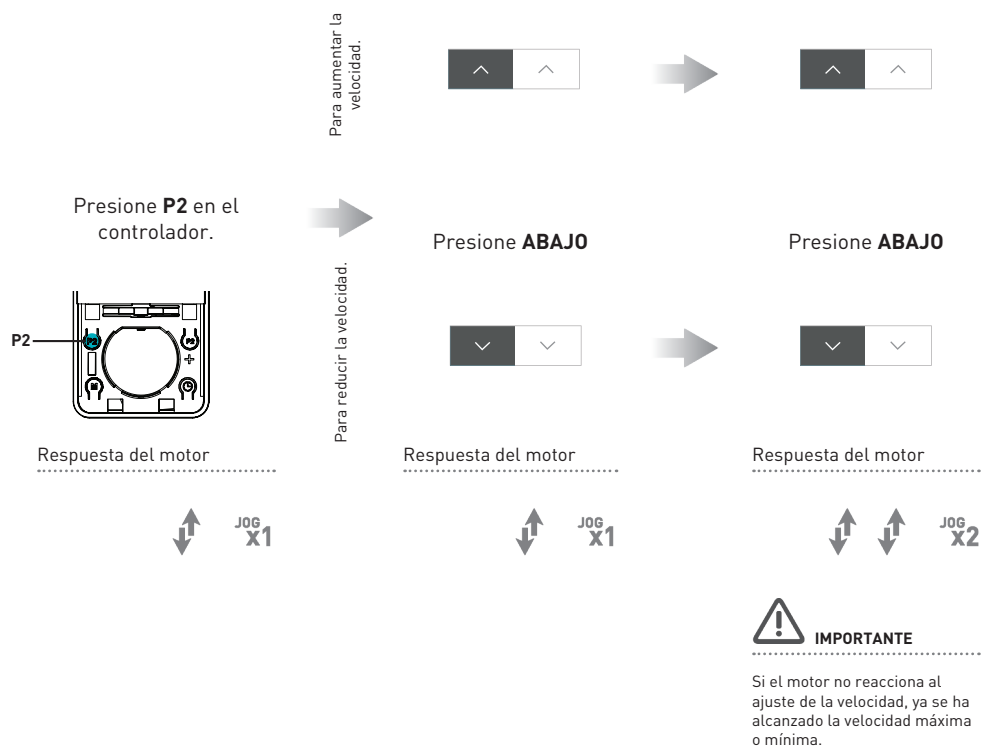


7.3 Borrar posición favorita



8 AJUSTE DE LA VELOCIDAD DEL MOTOR

8.1 Aumentar o disminuir la velocidad del motor

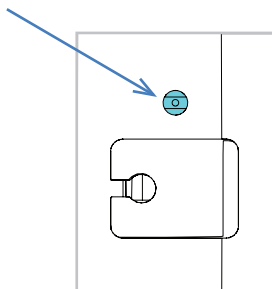


9 MODO DE SUSPENSIÓN

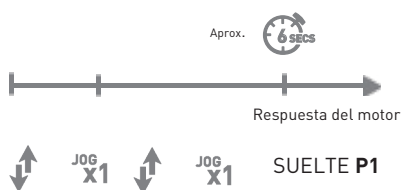
9.1 Entrar en modo de suspensión

El modo de suspensión se utiliza para evitar que un motor se mueva durante el transporte de una persiana fabricada.

Mantenga presionado el botón **P1** en el cabezal del motor.



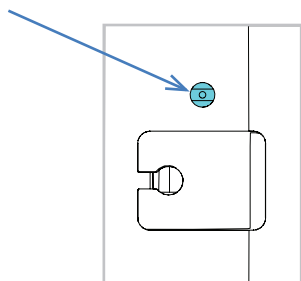
Respuesta del motor



9.2 Salir del modo de suspensión

Salga del modo de suspensión una vez instalada la persiana.

PRESIONE y SUELTE el botón **P1** en el cabezal del motor.



Respuesta del motor



Problema	Causa	Solución
El motor no responde	El adaptador de CA no está enchufado.	Compruebe la conexión del motor al cable de alimentación y el enchufe de CA.
	La batería del motor está agotada.	Sustituya las baterías alcalinas 8 x AA.
	Falla de alimentación	Compruebe que la alimentación del motor esté conectada y activa.
	La batería del transmisor está descargada.	Sustituya la batería.
	La batería está mal colocada en el transmisor.	Compruebe la polaridad de la batería.
	Interferencia de radio y apantallamiento	Asegúrese de que el transmisor esté alejado de objetos metálicos y de que la antena del motor o del receptor esté recta y alejada del metal.
	La distancia del receptor al transmisor es excesiva.	Mueva el transmisor a una posición más cercana.
Imposibilidad de ajustar o fijar límites	Cableado incorrecto	Compruebe que el cableado está conectado correctamente (consulte las instrucciones de instalación del motor).
	El control remoto está bloqueado.	Cambie el estado del control remoto a desbloqueado.
No se puede programar un solo motor (varios motores responden)	Hay varios motores emparejados al mismo canal.	Reserve siempre un canal individual para las funciones de programación.
		MEJOR PRÁCTICA DEL SISTEMA - Proporcione un control remoto adicional de 15 canales en sus proyectos de varios motores, que ofrezca un control individual para cada motor con fines de programación.
		Ponga todos los demás motores en modo de suspensión (consulte la descripción general de la función del botón P1 , Secciones 3.2 y 10.1).

Rollease Acmeda | USA
Level 7 / 750 East Main Street
Stamford, CT 06902, EE. UU.
T +1 800 552 5100 | F +1 203 964 0513

Rollease Acmeda | Australia
110 Northcorp Boulevard,
Broadmeadows VIC 3047, Australia
T +61 3 9355 0100 | F +61 3 9355 0110