



Manual de instalación

Motores Tubulares Starligh



Más productos en
www.starligh.com

INDICE:

- Aplicación _____ Pág. 1
- Modelo de motores _____ Pág. 1
- Características técnicas _____ Pág. 2
- Instalación _____ Pág. 3
- Ajuste de finales de carrera mecanicos _____ Pág. 5
- Configuración de modelos RX _____ Pág. 6
- Configuración de modelos PRO _____ Pág. 8
- Uso de motor en modo de accionamiento manual (uso de manivela) Pág. 11

MOTORES TUBULARES STARLIGH APLICACIÓN

Los motores tubulares se utilizan para la automatización de pantallas, persianas y sistemas de protección solar. Los motores son compactos, fáciles de instalar y manipular, confiables y se utilizan para fines domésticos, en oficinas, edificios industriales, tiendas, garajes, etc.



MODELOS DE MOTORES TUBULARES

En la siguiente tabla se encuentra marcado el modelo exacto que posee, utilice el mismo para guiarse en la instalación de su motor.

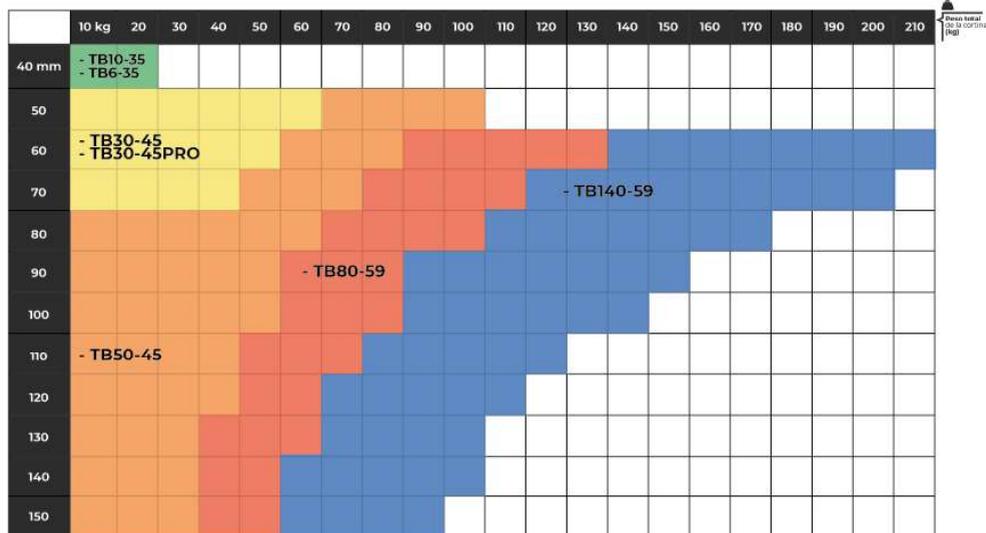
| Modelo | Ejemplo del código |
|----------------------|--------------------|
| SIN RECEPTORA | TBXX-XX |
| PRO | TBXX-XXPRO |
| RX | TBXX-XX-RX |
| MANUAL | TBXX-XX-M |

CARACTERISTICAS TECNICAS

| Modelo | Diámetro del motor | Características | Consumo de corriente | Grade de protección | Tiempo de trabajo continuo máx. | Peso del motor | Receptor | Tipo de final de carrera | Acc. manual |
|-------------|--------------------|-----------------|----------------------|---------------------|---------------------------------|----------------|----------|--------------------------|-------------|
| TB6-35 | Ø35mm | 6N.m - 28rpm | 0.6A | IP44 | 4min | 1.1Kg | NO | mecánico | NO |
| TB10-35 | Ø35mm | 10N.m - 17rpm | 0.7A | IP44 | 4min | 1.6Kg | NO | mecánico | NO |
| TB10-35-PRO | Ø35mm | 10N.m - 17rpm | 0.71A | IP44 | 4min | 1.6Kg | SI | electrónico | NO |
| TB30-45 | Ø45mm | 30N.m - 15rpm | 1.03A | IP44 | 4min | 2.8Kg | NO | mecánico | NO |
| TB30-45-PRO | Ø45mm | 30N.m - 15rpm | 1.03A | IP44 | 4min | 2.8Kg | SI | electrónico | NO |
| TB50-45 | Ø45mm | 50N.m - 12rpm | 1.23A | IP44 | 4min | 3.2Kg | NO | mecánico | NO |
| TB50-45-PRO | Ø45mm | 50N.m - 12rpm | 1.23A | IP44 | 4min | 3.2Kg | SI | electrónico | NO |
| TB-50-45-M | Ø45mm | 50N.m - 12rpm | 1.23A | IP44 | 4min | 3.2Kg | NO | mecánico | SI |
| TB80-59 | Ø59mm | 80N.m - 12rpm | 1.80A | IP44 | 4min | 4.2Kg | NO | mecánico | NO |
| TB80-59-RX | Ø59mm | 80N.m - 12rpm | 1.80A | IP44 | 4min | 4.3Kg | SI | mecánico | NO |
| TB80-59-M | Ø59mm | 80N.m - 12rpm | 1.80A | IP44 | 4min | 4.3Kg | NO | mecánico | SI |
| TB140-59 | Ø59mm | 140N.m - 9rpm | 2.12A | IP44 | 4min | 7.0Kg | NO | mecánico | NO |
| TB140-59-RX | Ø59mm | 140N.m - 9rpm | 2.12A | IP44 | 4min | 7.0Kg | NO | mecánico | NO |
| TB140-59-M | Ø59mm | 140N.m - 9rpm | 2.12A | IP44 | 4min | 7.0Kg | NO | mecánico | SI |

GRÁFICO DE SELECCIÓN DE MODELO EN FUNCIÓN DEL PESO DE LA CORTINA Y EL DIÁMETRO DEL TUBO DEL ENROLLADOR

es un cálculo ideal sin contemplar rozamientos, desgastes, etc.*Se sugiere contemplar un 30% extra para tan fin

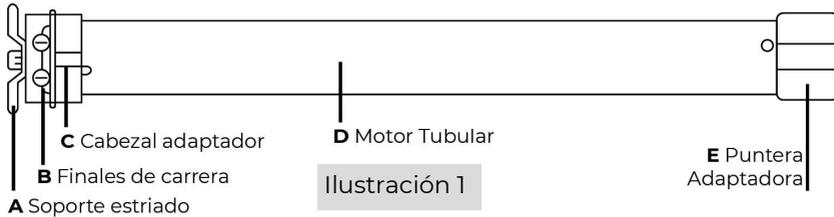


INSTALACIÓN

(TODOS LOS MODELOS)

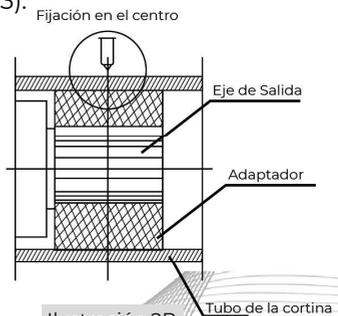
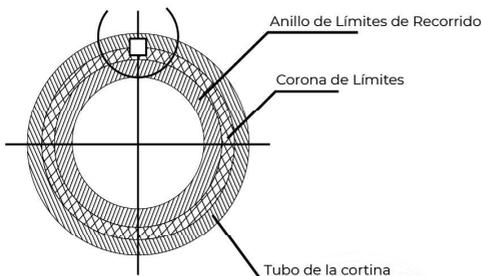
Prueba inicial:

- Conecte el motor antes de insertar el mismo en el tubo enrollador y verifique que no hace ruido ni tiene deformaciones por el transporte, etc.
- Es importante que conecte la tierra del motor a la tierra de la instalación eléctrica.
- El motor incluye la PUNTERA ADAPTADORA del motor y el CABEZAL ADAPTADOR.



Instalación del motor en el tubo:

- Controle que la PUNTERA ADAPTADORA está fijada por la chaveta en el eje (E de ILUSTRACION 1) y que sea correspondiente al diámetro interno del tubo enrollador. Luego encastre el CABEZAL ADAPTADOR (C de ILUSTRACION 1) el anillo de los FINALES DE CARRERA. La cara exterior del CABEZAL ADAPTADOR debe encastrar ajustadamente en el tubo enrollador, mientras que la cara interior del CABEZAL ADAPTADOR debe quedar fijada al anillo de los finales de carrera mediante la muela que limita el giro (VER ILUSTRACION 2A).
- Inserte el motor en el tubo enrollador.
- Si hay imperfecciones o diferencias de diámetro entre el CABEZAL ADAPTADOR y el tubo enrollador, o entre la PUNTERA ADAPTADORA y el tubo enrollador deberá fijar, ya sea el CABEZAL ADAPTADOR, la PUNTERA ADAPTADORA o ambos, por medio de tornillos o prisioneros como se indica en ILUSTRACION 2B. En ningún caso el largo de los tornillos deben llegar al tubo enrollador del motor o alcanzar el perímetro del mismo.
- Coloque la PUNTERA DE TUBO ENROLLADOR en el extremo opuesto al motor en el tubo enrollador (2 de ILUSTRACION 3).



Instalación de los soportes:

- El motor puede ser instalado del lado derecho o izquierdo.
- Previo a la instalación controle que el tubo enrollador quede horizontal.
- Fije el / los soportes (1 y 6 en la ILUSTRACION 3) en la pared e instale el tubo enrollador.

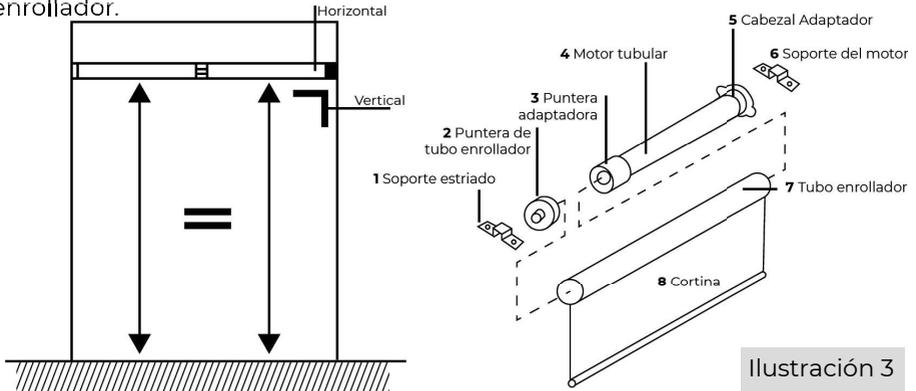


Ilustración 3

INSTALACIÓN ELÉCTRICA

Nota:

- La instalación y el cableado deben cumplir con las normas eléctricas y deben ser realizados por un electricista calificado.
- Asegúrese de que las partes móviles no puedan dañar el cableado.
- La conexión eléctrica debe instalarse con una toma de tierra. La conexión a tierra es necesaria.

MODELO SIN RECEPTORA y MANUAL

Conecte el motor a un pulsador doble siguiendo la ILUSTRACIÓN 4.

*NOTA: La alimentación conectada al motor debe ser 220V AC, sin variaciones considerables.

En caso de que el motor no gire en el sentido deseado invierta los cables negro y marrón.

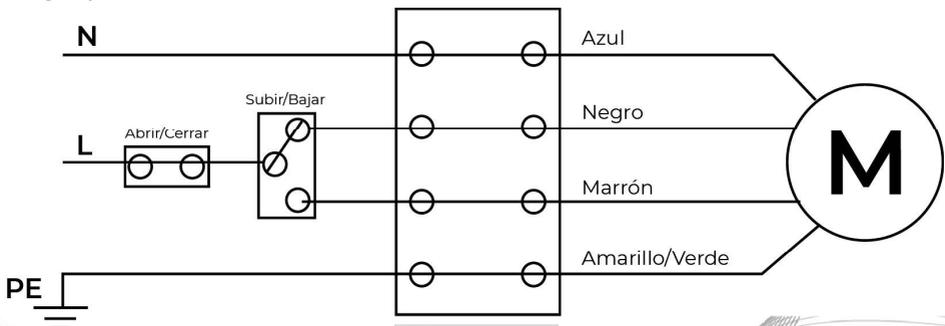
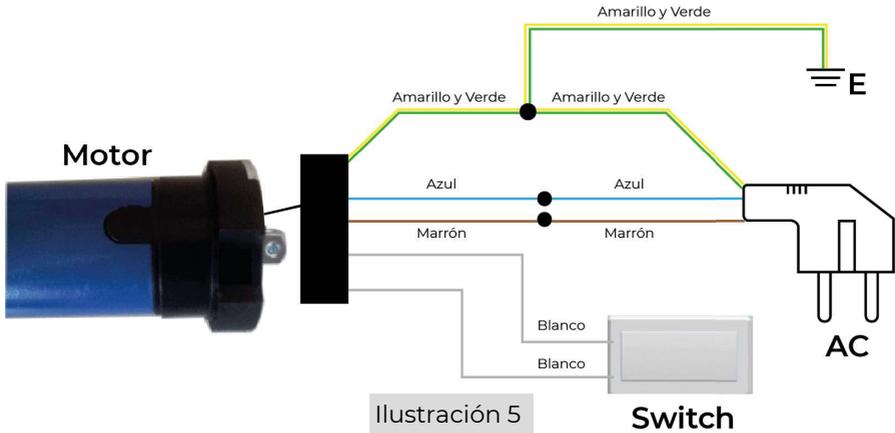


Ilustración 4

MODELOS CON RECEPTORA

El cableado del motor y el Switch se deber realizar siguiendo la ILUSTRACIÓN 5. *NOTA: El Switch tiene la función de comandar el accionamiento motor con un pulso, ya sea en apertura o cierre.



AJUSTES DE FINALES DE CARRERA MECÁNICOS (MODELOS TBXX-XX, TBXX-XX-M, TBXX-XX-RX)

1. Accione el motor hasta que la cortina se desenrolle por completo, una vez que el motor se detenga, sin dejar de accionarlo desde el pulsador utilice el perillero de ajuste de límites (ILUSTRACION 6) para establecer la posición del límite inferior. "+" significa aumentar el recorrido del motor, "-" significa reducir el recorrido del motor, al aumentar la perilla correspondiente al sentido de accionamiento actual el motor se moverá aumentando su recorrido.
2. Realice la misma configuración en el sentido de cierre en caso de ser necesario.

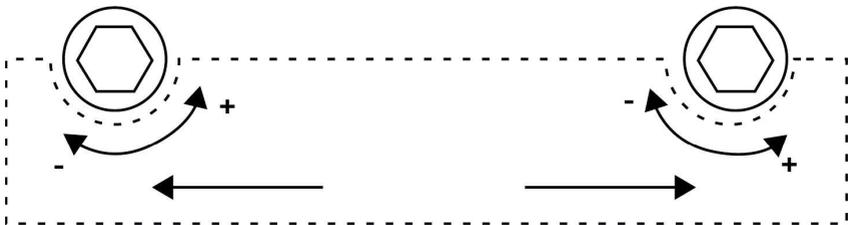
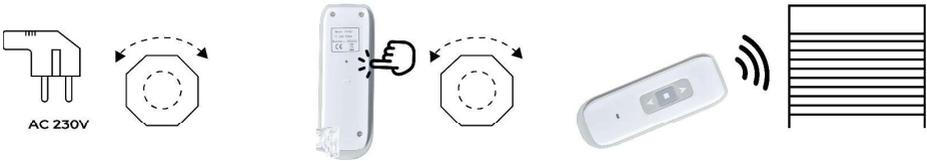


Ilustración 6

PROGRAMACIÓN MODELOS RX (MODELO TBXX-XX-RX)

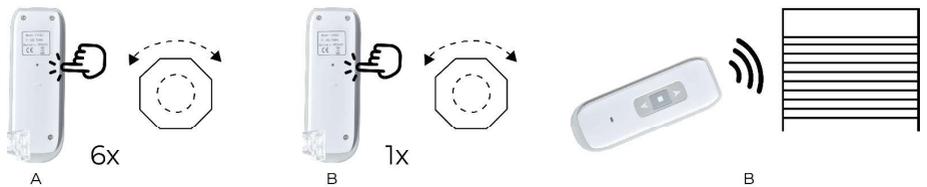
Programación del primer transmisor:

Alimente el motor con la línea de 220V AC y el motor se sacudirá brevemente. Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior del transmisor una vez y el motor se sacudirá de nuevo confirmando que el transmisor está programado correctamente.



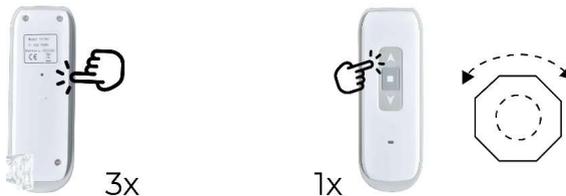
Agregado de transmisores extras:

Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior de un transmisor A (ya agregado) seis veces y el motor se sacudirá brevemente. Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior del transmisor B (sin agregar) una vez y el motor se sacudirá de nuevo confirmando que el transmisor está programado.



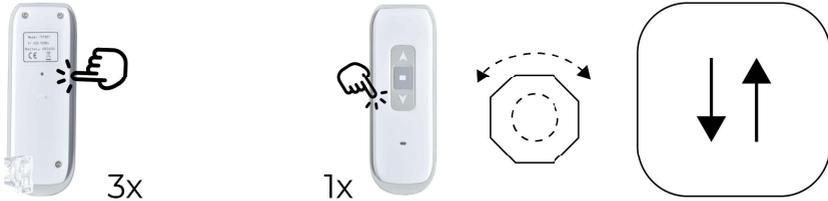
Borrado de configuración:

Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior de un transmisor tres veces. Presione el botón Arriba una vez y el motor se sacudirá. Todos los transmisores agregados se borran luego de realizar esta configuración y deberán ser agregados nuevamente.



Cambio de dirección de funcionamiento:

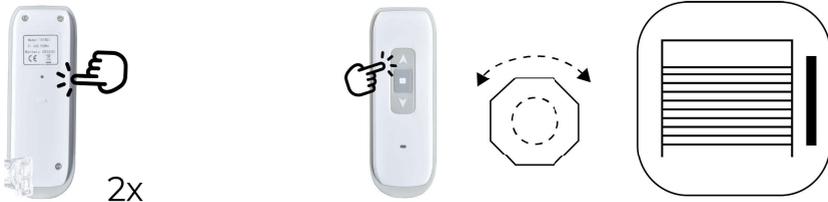
Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior de un transmisor tres veces. Presione el botón Abajo una vez y el motor se sacudirá. Luego de este procedimiento el motor funcionará en la dirección opuesta.



Activación de modo de funcionamiento de avance mantenido:

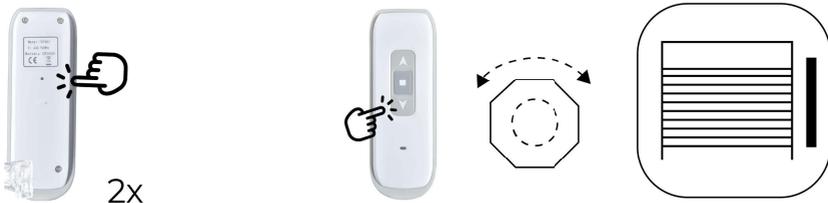
Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior de un transmisor dos veces. Presione el botón Arriba una vez, y el motor se sacudirá. Luego de este procedimiento el motor ingresa al modo de avance manual.

*NOTA: En modo de avance mantenido, el motor subirá o bajara continuamente mientras mantengamos presionado el botón arriba o abajo



Eliminación de modo de funcionamiento manual:

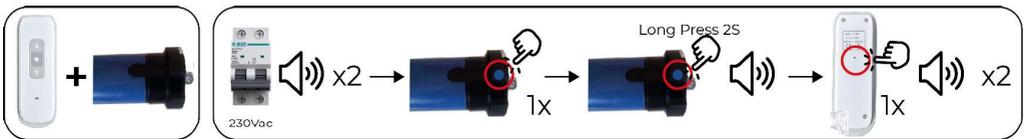
Presione el botón de aprendizaje en la parte posterior de un transmisor dos veces. Presione el botón Abajo una vez, y el motor se sacudirá. Luego de este procedimiento el motor deja de funcionar en modo manual.



PROGRAMACIÓN MODELOS PRO (MODELO TBXX-XX-PRO)

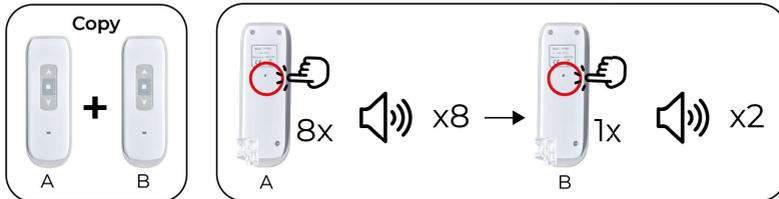
Programación del primer transmisor:

Alimente el motor, luego de esto el parlante emitirá 2 pitidos. Dentro de los próximos 10 segundos presione el botón azul una vez y luego presiónelo nuevamente manteniéndolo presionado durante 2 segundos. El motor ingresará en modo programación emitiendo un sonido de confirmación. Mientras el sonido de programación este activo presione el botón de programación del botón.



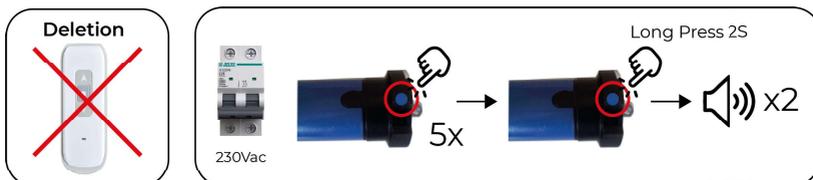
Agregado de transmisor:

Presione el botón de aprendizaje de un transmisor A (ya programado) 8 veces, el motor se sacudirá. Luego, presione el botón de aprendizaje de un transmisor B (sin programar) una vez dentro de los 10 segundos siguientes, el motor se sacudirá de nuevo confirmando que el transmisor B está programado correctamente.



Eliminar transmisores:

Alimente el motor, dentro de los 10 segundos siguientes presione brevemente el botón de aprendizaje 5 veces y luego presiónelo nuevamente manteniéndolo presionado durante 2 segundos. Todos los transmisores han sido eliminados



Cambio de dirección:

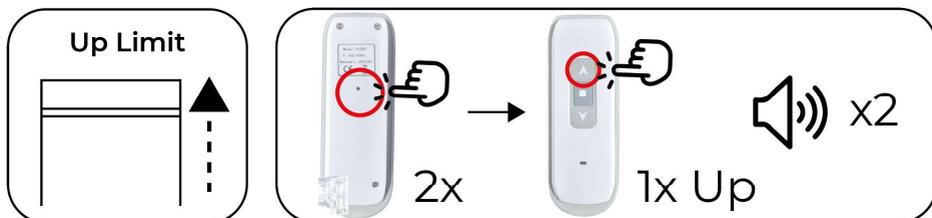
Método A: Presione el botón de aprendizaje durante 5 segundos. La dirección ha sido cambiada.

Método B: Presione el botón de aprendizaje 6 veces, luego presione el botón de parada una vez.



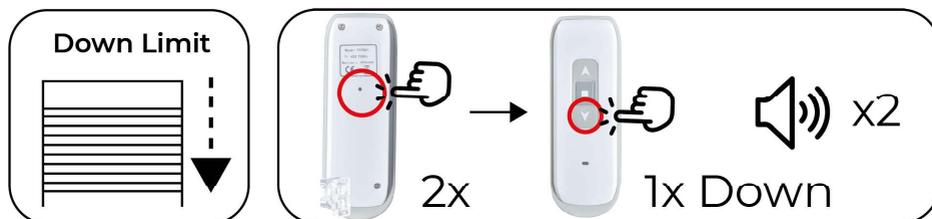
Configuración de la posición límite de superior:

Primero detenga el motor en la posición de destino superior. Pulse brevemente el botón de aprendizaje 2 veces. Pulse brevemente el botón ARRIBA una vez dentro de 10 segundos, el motor emitirá un sonido confirmando la configuración.



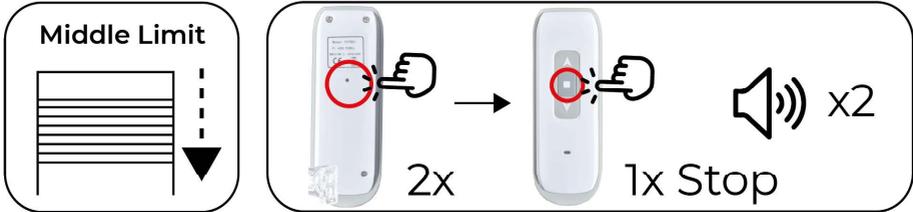
Configuración de la posición de límite inferior:

Primero detenga el motor en la posición de destino inferior. Pulse brevemente el botón de aprendizaje 2 veces. Presione brevemente botón de ABAJO una vez dentro de 10 segundos, el motor emitirá un sonido confirmando la configuración.



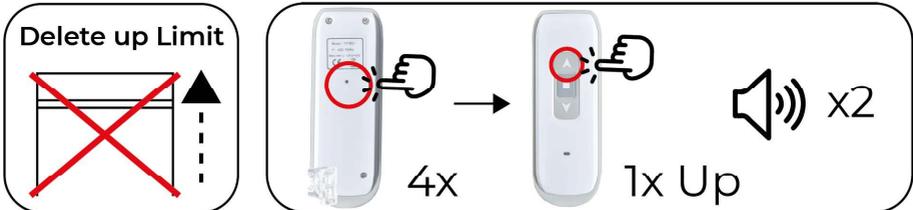
Configuración de la posición de límite intermedio:

Primero detenga el motor en la posición de destino medio. Pulse brevemente el botón de aprendizaje 2 veces. Presione brevemente botón de PARADA una vez dentro de 10 segundos, el motor emitirá un sonido confirmando la configuración.



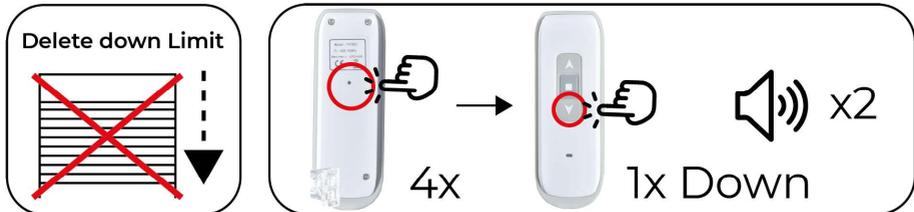
Eliminación de la posición límite superior:

Verifique que el motor no esté en movimiento luego presione brevemente el botón de aprendizaje 4 veces y presione el botón de ARRIBA una vez dentro de los 10s siguientes, el motor emitirá un sonido confirmando la configuración.



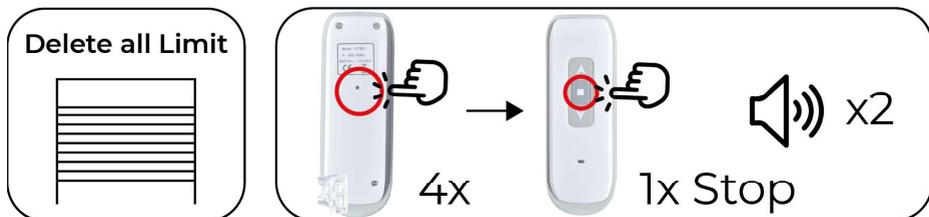
Eliminación de la posición límite inferior:

Verifique que el motor no esté en movimiento luego presione brevemente el botón de aprendizaje 4 veces y presione el botón de ABAJO una vez dentro de los 10s siguientes, el motor emitirá un sonido confirmando la configuración.



Eliminación de todos los límites:

Verifique que el motor no esté en movimiento luego presione brevemente el botón de aprendizaje 4 veces y presione el botón de PARADA una vez dentro de los 10s siguientes, el motor emitirá un sonido confirmando la configuración.



USO DE MOTOR EN MODO DE ACCIONAMIENTO MANUAL (USO DE MANIVELA MODELO MANUAL TBXX-XX-M)

En caso de un corte de la entrada de alimentación de 220V, los motores con la función de accionamiento manual permiten mediante una manivela externa, realizar el trabajo de accionamiento en ambos sentidos.

Para su uso simplemente basta con encastrar el gancho de la manivela en la ranura ubicada en el extremo exterior del motor, para luego girarla en el sentido deseado, tanto para subir como para bajar.

