

Radorreceptor de 1 canal para motores de toldo, montaje empotrado

Tipo TDRRUP-M



Instrucciones generales de seguridad.....	1
Especificaciones técnicas y alcance del suministro	2
Conexión eléctrica	2
Programación del radiotransmisor	3
Configuración del modo manual	5
Datos de contacto.....	6

- An English manual can be downloaded at <http://www.jarolift.de/en/manuals>
- Vous trouverez des instructions en français sur <http://www.jarolift.de/fr/instructions>
- Una guida in italiano è disponibile alla pagina <http://www.jarolift.de/it/guida>
- Encontrará un manual en idioma español en <http://www.jarolift.de/es/manual>
- Een handleiding in Nederlands kan u vinden op <http://www.jarolift.de/ne/handleiding>
- Instrukcja w języku polskim znajduje się na stronie <http://www.jarolift.de/pl/instrukcje>
- Türkçe kılavuzu <http://www.jarolift.de/tr/kilavuzu> adresinde bulabilirsiniz

El radorreceptor TDRRUP-M cumple los requisitos de las directrices europeas y nacionales aplicables.

2014/53/UE (Directiva R&TTE)
2014/30/UE (Directiva CEM)
2014/35/UE (Directiva de baja tensión)

EN 301 489-1 V1.9.2:2011; EN 301 489-3 V1.6.1:2013;
EN 300 220-2 V2.4.1:2012; EN 61058-1:2002/A2:2008;
EN 61058-1/A2:2008;

Schoenberger Germany Enterprises GmbH & Co. KG
Zechstraße 1-7
82069 Hohenschäftlarn - Alemania



Michael Mayer
Director general

WEEE-Reg.-Nr. DE 41060608 for: JAROLIFT®™

Rev.: 05/2015_Jarolift TDRRUP-M_ST



Durante la realización de cualquier trabajo en sistemas eléctricos existe un peligro de muerte por descarga eléctrica.

- La conexión a la red del motor tubular y todos los trabajos en los sistemas eléctricos deben ser realizados únicamente por electricistas cualificados y de acuerdo con los esquemas de conexiones que se incluyen en este manual (v. pág. 2).
- Todos los trabajos de montaje y cableado deben realizarse con el motor desconectado del suministro eléctrico.



¡Peligro de muerte en caso de incumplimiento!

Observe los reglamentos relativos a la instalación de aparatos en espacios húmedos.

Si va a utilizar el motor en un espacio húmedo, tenga especialmente en cuenta la norma DIN VDE 0100, partes 701 y 702. Estos reglamentos contienen medidas preventivas de obligado cumplimiento.



El uso de aparatos defectuosos puede conllevar peligros personales y materiales (p. ej., descargas eléctricas, cortocircuitos).

- No utilice en ningún caso equipos defectuosos o dañados.
- Compruebe que la unidad de accionamiento y el cable de alimentación se encuentren en perfecto estado.
- Póngase en contacto con nuestro servicio de atención al cliente (v. última página) si detecta daños en el equipo.



Un uso inadecuado aumenta el riesgo de lesiones.

- Forme a todos los potenciales usuarios en el uso seguro del motor tubular y del radioreceptor.
- Vigile el movimiento del toldo y asegúrese de que ninguna persona se encuentre junto a ella hasta que se haya inmovilizado.
- Prohíba a los niños jugar tanto con los controles fijos como con el control remoto.
- Guarde el radiotransmisor de manera que se evite un funcionamiento accidental como, por ejemplo, a consecuencia de niños que jueguen con el radiotransmisor.
- Desconecte el equipo del suministro eléctrico antes de realizar cualquier trabajo de limpieza del toldo.

IMPORTANTE

De acuerdo con la norma DIN EN 13695, es preciso asegurarse de que se cumplan las condiciones de desplazamiento de toldos establecidas en la norma EN 12045 y que, por lo tanto, estén bloqueados por los lados.

El radioreceptor TDRRUP-M se limita al uso del sensor de movimiento. No lo utilice para otros motores. Si el sensor de movimiento se ha activado con el control remoto y el radioreceptor TDRRUP-M no recibe ninguna señal de radio durante más de 30 min, el toldo se recoge automáticamente.

i Uso adecuado/condiciones de uso

Use el motor tubular únicamente para subir o bajar persianas o toldos.

IMPORTANTE

- El cable del motor debe colocarse de manera que pase por el interior del tubo hasta llegar a la caja de conexiones, de acuerdo con los reglamentos locales sobre instalaciones eléctricas.
- Utilice únicamente componentes y accesorios originales del fabricante.

Condiciones de uso

- Para la conexión eléctrica, el lugar de instalación debe disponer de una toma de alimentación constante de 230 V / 50 Hz y de un dispositivo de desconexión (fusible).
- Enlace de radio permanente entre el sensor de movimiento y el receptor.



Indicaciones importantes sobre el montaje



IMPORTANTE

Antes del montaje, compare las indicaciones sobre tensión y frecuencia de la placa de características con la tensión y frecuencia de la red eléctrica local. Antes de instalar el radioreceptor, retire todos los cables sobrantes y desmonte o ponga fuera de servicio los dispositivos que no sean necesarios para su funcionamiento.

Tras desembalar, compare los siguientes puntos:

- el contenido del embalaje con las indicaciones del embalaje sobre el alcance del suministro; y
- el tipo de radioreceptor con los datos correspondientes de la placa de identificación.



Mediante el radioreceptor TDRRUP-M, puede convertir fácilmente un motor tubular simple en un cómodo motor controlado por radiofrecuencia. De este manera, podrá controlar el motor a distancia con cualquiera de los radiotransmisores TDR Jarolift disponibles.



¡ATENCIÓN! El radioreceptor no está diseñado para usarse en exteriores y únicamente debe utilizarse en espacios cerrados y secos. No obstante, si utiliza el receptor al aire libre, le recomendamos que lo instale dentro de una tapa de montaje en superficie a prueba de agua.



Tenga en cuenta que el radioreceptor TDRRUP-M solo puede utilizarse con motores de toldo.
El radioreceptor TDRRUP-M dispone de una función especial de protección en conexión con el sensor de movimiento TDMS.
Si el sensor de movimiento se ha activado con el control remoto y el radioreceptor TDRRUP-M no recibe ninguna señal de radio durante más de 30 min, el toldo se recoge automáticamente.

i Especificaciones técnicas y alcance del suministro

Especificaciones técnicas

Alimentación eléctrica:	230 V, 50 Hz
Consumo de potencia en funcionamiento:	≤ 400W
Consumo de potencia en modo de espera:	1 W
Grado de protección:	IP 20
Temperatura ambiente admisible:	-20 °C a + 50 °C
Código de radiofrecuencia:	código rotativo
Radiofrecuencia:	433,92 MHz
N.º de canales:	El radioreceptor puede almacenar hasta 15 canales de transmisión
Compatibilidad:	Compatible con todos los radiotransmisores TDR con fecha de fabricación de 03/2010 o posterior

Tras el desembalaje, compare el contenido con el alcance de suministro especificado en este manual de instrucciones:

- Radioreceptor TDRRUP-M
+ traducción del manual de instrucciones original

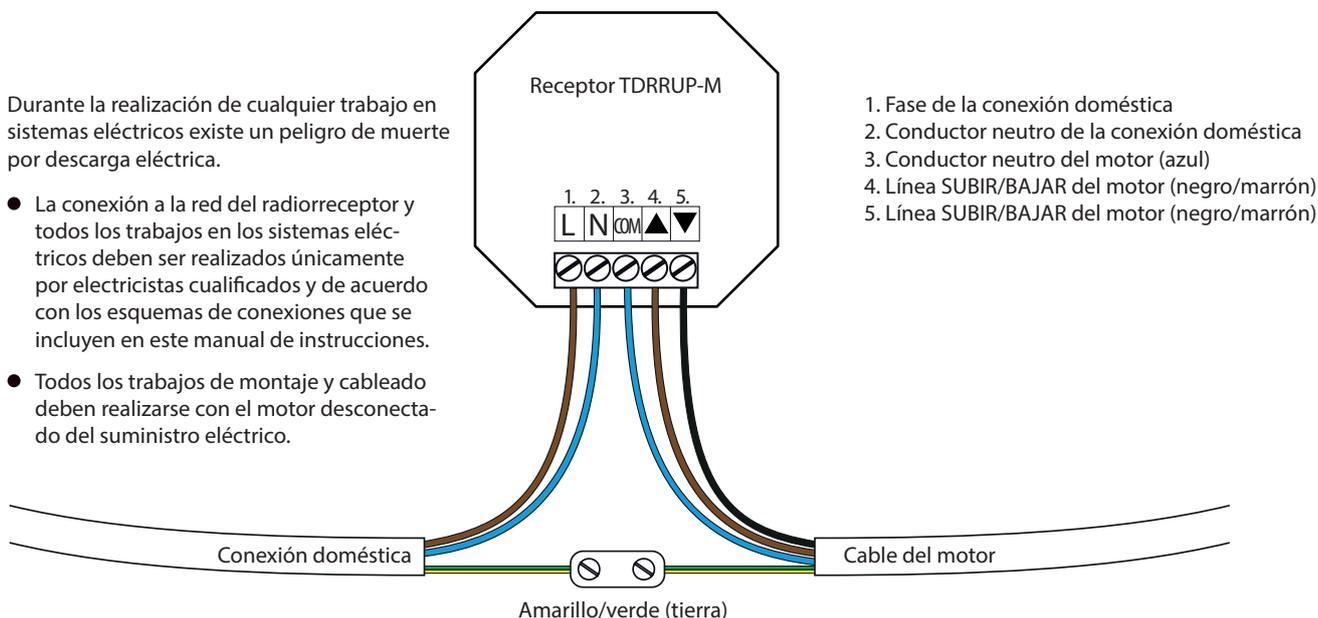


Conexión eléctrica



Durante la realización de cualquier trabajo en sistemas eléctricos existe un peligro de muerte por descarga eléctrica.

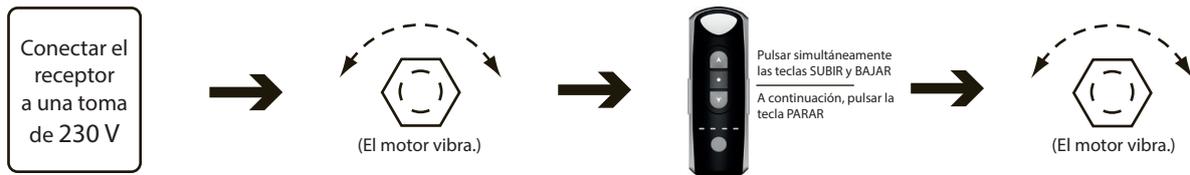
- La conexión a la red del radioreceptor y todos los trabajos en los sistemas eléctricos deben ser realizados únicamente por electricistas cualificados y de acuerdo con los esquemas de conexiones que se incluyen en este manual de instrucciones.
- Todos los trabajos de montaje y cableado deben realizarse con el motor desconectado del suministro eléctrico.





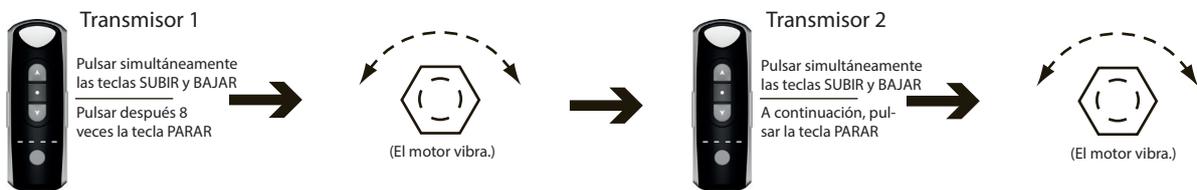
Programación del código de radiofrecuencia

1. Conecte el radioreceptor de acuerdo con las instrucciones de montaje (v. pág. 2). El motor vibrará brevemente para indicar que el radioreceptor se encuentra durante 10 s en modo de programación. Tras cada nueva conexión, el radioreceptor se encuentra automáticamente en modo de programación durante 5 s.
2. Pulse breve y simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR de su transmisor antes de que transcurran 5 s y, a continuación, suéltelas y pulse brevemente la tecla PARAR. Si el código se ha programado correctamente, el motor volverá a vibrar. Ahora puede controlar el motor con las teclas SUBIR/PARAR/BAJAR de su transmisor.



Copia de un código de radiofrecuencia existente (solo si ya se ha programado un transmisor)

1. Pulse breve y simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR del transmisor ya programado. A continuación, pulse ocho veces la tecla PARAR de este mismo transmisor. El motor vibrará brevemente a modo de confirmación.
2. Pulse breve y simultáneamente las teclas «Subir» y «Bajar» del radiotransmisor en el que desea copiar el código antes de que transcurran 10 s. A continuación, pulse brevemente la tecla PARAR. El motor volverá a vibrar brevemente a modo de confirmación. El código se habrá copiado en el nuevo transmisor.



Eliminación del código de radiofrecuencia (solo si ya se ha programado un transmisor)

Opción A

1. Pulse breve y simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR del transmisor. A continuación, pulse seis veces la tecla PARAR.
2. Pulse ahora la tecla SUBIR antes de que transcurran 5 s. El motor vibrará brevemente para confirmar la eliminación del código.





i Programación del sensor de movimiento

Nota: Para la programación del sensor de movimiento, utilice un mando a distancia o transmisor mural Jarolift TDRC que se haya registrado previamente en el motor.



1. Pulse una vez simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR durante máx. 1 s y, a continuación, 8 veces la tecla PARAR. El motor vibrará una vez.



2. Pulse ahora brevemente (máx. 1 s) la tecla de programación del sensor de movimiento antes de que transcurran 10 s.

El indicador luminoso parpadeará una vez y el motor volverá a vibrar.



3. La programación se ha completado correctamente: el sensor de movimiento se encuentra ahora conectado al motor/receptor.

i Activación del sensor de movimiento



1. Mantenga pulsada durante 5 s la tecla de programación situada en la parte posterior del mando a distancia o transmisor mural. El motor vibrará una vez.



2. A continuación, pulse la tecla SUBIR durante máx. 1 s.



3. Pulse la tecla PARAR para salir del modo de programación. El sensor de movimiento se ha activado correctamente.

i Desactivación del sensor de movimiento



1. Mantenga pulsada durante 5 s la tecla de programación situada en la parte posterior del mando a distancia o transmisor mural. El motor vibrará una vez.



2. Pulse una vez la tecla BAJAR.



3. Pulse la tecla PARAR para salir del modo de programación. El motor vibrará una vez. El sensor de movimiento se ha desactivado correctamente.

Atención: Tras desactivar el sensor, es necesario esperar 5 min antes de volver a activarlo.



Cambio del sentido de giro del motor

1. Pulse breve y simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR del transmisor ya programado. Pulse después cuatro veces la tecla PARAR.
2. Pulse ahora brevemente la tecla SUBIR antes de que transcurran 5 s. El motor vibrará brevemente para confirmar el cambio del sentido de giro.



Configuración del modo manual

Activación del modo manual

1. Detenga el motor mediante la tecla PARAR.
2. Pulse breve y simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR del transmisor. A continuación, pulse seis veces la tecla PARAR.
3. Pulse la tecla BAJAR antes de que transcurran 5 s. El motor vibrará brevemente para confirmar la activación del modo manual.



El motor girará ahora únicamente mientras se mantenga pulsada la tecla SUBIR o BAJAR. Si, en modo de funcionamiento manual, mantiene pulsada durante 3 s la tecla «Subir» o la tecla «Bajar», el motor girará hasta que se alcance la posición final o hasta que pulse la tecla «Parar».

¡Tenga en cuenta que el radiocontrol programado no funciona en modo manual!

Desactivación del modo manual

1. Detenga el motor mediante la tecla PARAR.
2. Pulse breve y simultáneamente las teclas SUBIR y BAJAR del transmisor. A continuación, pulse seis veces la tecla PARAR.
3. Pulse la tecla BAJAR antes de que transcurran 5 s. El motor vibrará brevemente para confirmar que se ha desactivado el modo de funcionamiento manual.





Si tiene algún problema con nuestro producto, o si ha recibido un dispositivo defectuoso, escríbanos o mándenos un correo electrónico a la siguiente dirección:

JAROLIFT®™

es un marca registrada de
Schoenberger Germany Enterprises GmbH & Co. KG
Zechstraße 1-7
82069 Hohenschäftlarn - Alemania

Tel.: +49 (0) 8178 / 932 932
Fax.: +49 (0) 8178 / 932 970 20

info@jarolift.de
www.jarolift.de

Bajo reserva de modificaciones técnicas, erratas y posibles errores.

