

# GEIGER

ANTRIEBSTECHNIK

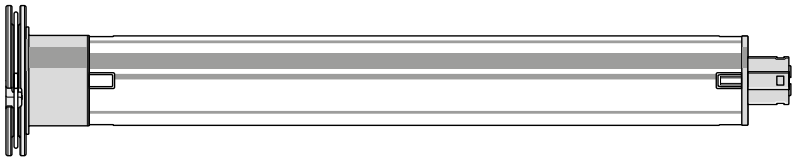
Motor tubular:

## GEIGER SOLIDline

Sistema de mando del motor:

## GEIGER VariousWireless (GU45..F01)

para persianas enrollables, screens y toldos de brazo invisible



ES

Instrucciones originales de  
instalación y funcionamiento

ES

# Índice de contenidos

1. Información general.....	2
2. Garantía.....	2
3. Uso adecuado.....	3
4. Instrucciones de seguridad.....	3
5. Instrucciones de seguridad para el montaje.....	4
6. Instrucciones de montaje.....	5
7. Instrucciones para el personal electricista.....	6
8. Puesta en servicio.....	6
9. Programar/borrar el emisor.....	7
10. Ajuste de las posiciones finales/intermedias.....	8
11. Ajustar los finales de carrera.....	9
12. Programación de la posición intermedia.....	13
13. Formación de grupos.....	13
14. Desconexión de la función de proximidad.....	14
15. Ajuste de los finales de carrera para toldos de brazo invisible....	15
16. Emisores.....	17
17. Desplazamiento a las posiciones finales.....	17
18. Detección de obstáculos.....	18
19. Corrección de los finales de carrera.....	18
20. Datos técnicos.....	18
21. Qué hacer en caso de.....	19
22. Mantenimiento.....	19
23. Instrucciones de eliminación de residuos.....	19
24. Declaración de conformidad.....	20

## 1. Información general

Estimado cliente:

Con la adquisición de un motor GEIGER, usted ha optado por un producto de calidad de la casa GEIGER.

Muchas gracias por la decisión tomada y por la confianza depositada en nosotros.

Antes de poner en marcha este accionamiento, tenga en cuenta las siguientes instrucciones de seguridad. Estas tienen por objeto prevenir riesgos y evitar daños personales y materiales.

El manual de servicio y montaje contiene información importante para el montador, el técnico electricista y el usuario. Entregue el manual a la persona en cuestión.

El usuario debe conservar este manual de instrucciones.

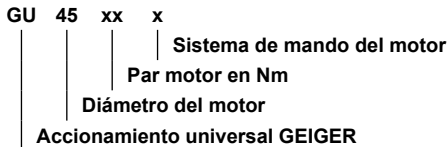
## 2. Garantía

En caso de una instalación incorrecta que se aparte del manual de servicio y montaje, y/o en caso de modificaciones estructurales, se extinguirá la garantía legal y contractual por vicios materiales, así como la responsabilidad en torno al producto.

### 3. Uso adecuado

Los motores tubulares de la serie SOLIDline (GU45..F01) con final de carrera electrónicos están ideados para el accionamiento de persianas enrollables, screens y toldos de brazo invisible.

No está permitido utilizar los accionamientos para: Accionamientos de rejas, accionamientos de puertas, accionamientos de muebles, herramientas de elevación.



### 4. Instrucciones de seguridad



**Advertencia: Instrucciones de seguridad importantes. Es importante seguir estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas. Estas instrucciones se deben conservar.**

- ▶ No permitir que los niños jueguen con sistemas de mando estacionarios. Mantener los mandos a distancia alejados de los niños.
- ▶ Revisar periódicamente el equipo para comprobar si existen fallos de equilibrado o si sus cables y resortes están desgastados o dañados (en caso de que existan).
- ▶ Observar el toldo o persiana mientras se mueve y mantener a las personas alejadas hasta que se cierre completamente.
- ▶ Prestar atención al operar el mando de accionamiento manual con el toldo o persiana abierta, ya que podría bajar de golpe si los resortes o cintas ceden o se rompen.
- ▶ No operar el equipo cuando se estén realizando trabajos (p.ej.: limpieza de ventanas) en la proximidades.
- ▶ Desconectar los equipos controlados automáticamente de la red de alimentación si se realizan trabajos (p.ej.: limpieza de ventanas) en las proximidades.
- ▶ Examinar la zona de peligro durante el funcionamiento.
- ▶ No utilizar el equipo si en la zona de peligro se hallan personas u objetos.
- ▶ Desactivar inmediatamente los equipos dañados hasta su reparación.
- ▶ Durante la realización de trabajos de mantenimiento y de limpieza es imprescindible desactivar el equipo.
- ▶ Evitar y asegurar los puntos que entrañen peligro de aplastamiento y de cizallamiento.
- ▶ Esta permitida la utilización del equipo a niños a partir de 8 años, así como a personas con capacidades mentales, sensoriales o físicas limitadas, o que tengan falta de experiencia y conocimientos, siempre que se encuentren bajo supervisión o se les haya instruido acerca del uso seguro del equipo, así como de los riesgos que supone. No permitir que los niños jueguen con el equipo. Los niños no pueden realizar los trabajos de mantenimiento ni limpieza.
- ▶ El nivel de presión acústica de las emisiones ponderado en escala está por debajo de 70 db(A)
- ▶ Desconectar el accionamiento de la alimentación de corriente para cambiar las piezas o para realizar el mantenimiento.  
Si el accionamiento se desconecta de la red a través de un enchufe, el operario debe poder controlar desde todos los lugares a los que tenga acceso que el enchufe siga desconectado.  
Si esto no fuese posible debido al diseño o a la instalación, debe garantizarse que la alimentación de corriente está desconectada bloqueando el enchufe en posición de desconexión (p.ej. interruptor de revisión).
- ▶ El tubo de la carcasa del accionamiento puede calentarse mucho tras un largo periodo en funcionamiento. Si se realizan trabajos en el equipo, el tubo de la carcasa sólo puede tocarse una vez se haya enfriado.

ES

## 5. Instrucciones de seguridad para el montaje



**Advertencia: Instrucciones de seguridad importantes. Seguir todas las instrucciones de montaje ya que si éste se efectúa de manera incorrecta podrían producir lesiones graves.**

- ▶ En el montaje del accionamiento sin protección mecánica de las piezas móviles y del tubo de carcasa que se calienta, el accionamiento debe montarse a una altura de al menos 2,5 m sobre el suelo o sobre otro nivel que garantice el acceso al accionamiento.
- ▶ Antes de instalar el motor, es preciso retirar todos los cables que no sean necesarios y poner fuera de servicio todos los dispositivos no requeridos para accionarlo.
- ▶ El elemento de activación de un mando de accionamiento manual debe colocarse a una altura de menos de 1,8 m.
- ▶ Si el motor se opera mediante un interruptor o un pulsador, dicho interruptor o pulsador deberá colocarse junto al mismo. El interruptor o pulsador no deberá encontrarse en las proximidades de piezas móviles. La altura de instalación debe quedar al menos 1,5 m por encima del suelo.
- ▶ Los mecanismos de mando montados de forma fija deben quedar colocados a la vista.
- ▶ En un equipo que se extrae horizontalmente debe mantenerse una distancia horizontal de al menos 0,4 m entre la pieza accionada totalmente extraída y cualquier objeto fijo.
- ▶ Las revoluciones y el momento de medición del accionamiento deben ser adecuados para el equipo.
- ▶ Los accesorios de montaje utilizados deben estar diseñados para el momento de medición seleccionado.
- ▶ Para el montaje del accionamiento son necesarios buenos conocimientos técnicos y buenas aptitudes mecánicas. Un montaje incorrecto puede provocar lesiones graves. Los trabajos eléctricos deben ser efectuados por personal electricista según las disposiciones locales vigentes.
- ▶ Sólo está permitido utilizar cables de conexión adecuados para las condiciones externas y que cumplan los requisitos correspondientes (ver catálogo de accesorios).
- ▶ Si el equipo no incluye un cable de conexión y un enchufe u otro medio para desconectarlo de la red que tenga en cada polo una abertura de contactos conforme a las condiciones de la categoría de sobretensión III para desconexión completa, este tipo de dispositivo de desconexión debe montarse en la instalación eléctrica con cableado fijo conforme a las disposiciones de instalación.
- ▶ Los cables de conexión no deben montarse en contacto con superficies calientes.
- ▶ El enchufe para desconectar el accionamiento de la red debe estar accesible después de la instalación.
- ▶ Los cables de conexión dañados deben ser sustituidos por el cable de conexión GEIGER de igual conductividad.
- ▶ La fijación del equipo debe realizarse como se describe en las instrucciones de montaje. El equipo no debe fijarse con adhesivos, ya que estos no se consideran fiables.

## 6. Instrucciones de montaje



Antes de proceder a la fijación se ha de comprobar la resistencia de la mampostería y de la base subyacente.



Antes de proceder al montaje, comprobar que el motor no presente daños visibles como fisuras o cables abiertos.



**Atención:** Si quiere montar/atornillar el eje de enrollamiento con el adaptador, medir la distancia del extremo del eje hasta la mitad de la contera y marcarlo en el mismo eje.

A la hora de atornillar en el eje, **nunca** hacerlo en la zona donde se encuentra el motor tubular!

Cuando se introduce el motor tubular en el tubo de enrollamiento **no se debe** forzar con un martillo.

### Montaje en las persianas enrollables:

Fijar el soporte del motor en el testero de la persiana.

Insertar en el eje el motor con los adaptadores correspondientes hasta el final.

Acoplar el eje en el soporte del lado opuesto.

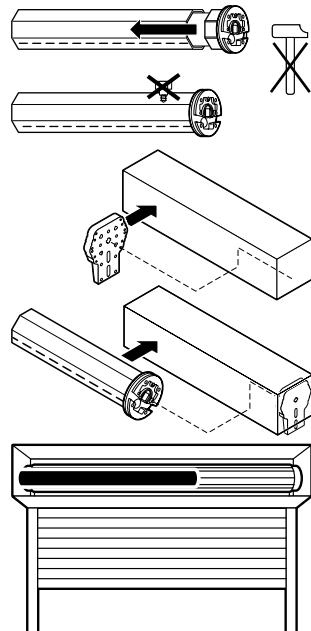
Fijar el eje con motor en el cajón de la persiana con su respectivo soporte. Extraer el soporte del eje del lado opuesto hasta que el perno encaje en el rodamiento de bolas.

Atornillar el cabezal del motor con el soporte del mismo.

Atornillar el eje a la rueda motriz del motor tubular.

Fijar las lamas de la persiana al eje.

**Alternativa:** Utilizar chapas de fijación para compactos. Encajar el motor. El soporte se clipa con el cabezal. Para desmontarlo: girar la arandela.



### Montaje en toldos y screens:

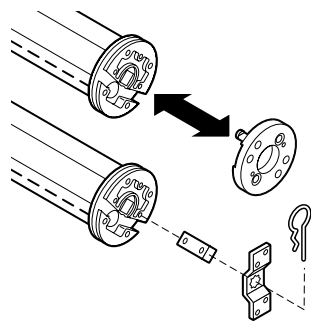
El motor con sus respectivos adaptadores se introduce hasta el fondo en el eje de enrollamiento.

Fijar el soporte del motor a la parte lateral del toldo.

Se fija el motor con el tubo al soporte del motor y se asegura que quede bien posicionado.

**Dependiendo del cabezal del motor existen diferentes posibilidades para su fijación:**

- Fijar el cabezal motor con el soporte en forma de cuadradillo.
- Fijar el motor con su respectivo soporte ideado para el tipo de cabezal en concreto.
- Clipar el motor en el soporte adecuado y fijarlo girando la pieza metálica.



El motor **SOLIDLine** de **GEIGER** es adecuado para ejes de enrollamiento con un diámetro a partir de 50 mm.

## 7. Instrucciones para el personal electricista



**Atención: Instrucciones importantes de ejecución. Seguir todas las instrucciones, ya que una ejecución incorrecta podría provocar la rotura del accionamiento y del dispositivo de conmutación.**

Los trabajos en los bornes de servicio sólo pueden ser realizados por personal electricista.

Los accionamientos con desconexión final electrónica pueden conectarse en paralelo.

En la conexión en paralelo debe tenerse en cuenta la carga máxima del dispositivo de conmutación.

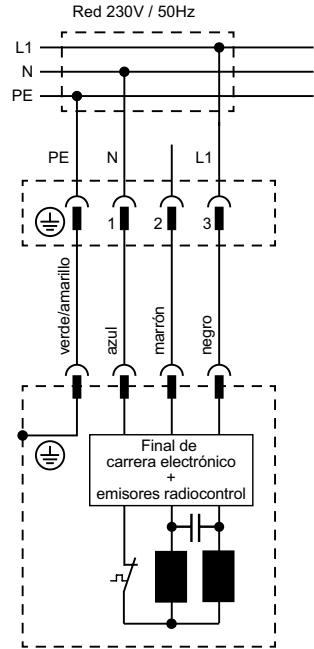
La conmutación en caso de cambio del sentido de marcha debe realizarse en una posición de desconexión.

El tiempo de conmutación en caso de cambio de sentido de la marcha debe ser de al menos 0,5 s.

En caso de redes trifásicas, para activar la dirección de subida y bajada debe utilizarse el mismo conductor externo.

Los conductos de PVC no son adecuados para aparatos que se utilizan al aire libre o que estén expuestos durante un tiempo prolongado a la radiación ultravioleta intensa. No instalar estos conductos si es posible que entren en contacto con piezas de metal, cuya temperatura supere los 70°C.

Los cables de conexión con enchufes de la empresa Hirschmann se comprueban y autorizan con acoplamientos de la empresa Hirschmann.



## 8. Puesta en servicio

### Definición de „proximidad“:

Distancia del emisor al sistema de mando del motor:  
máx. 15 cm

**o bien**

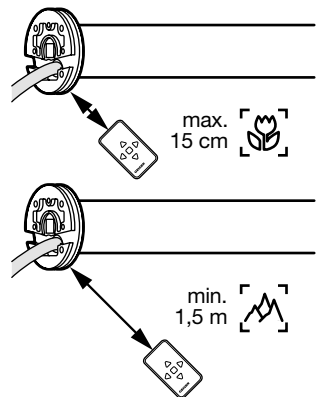
sujetar el emisor directamente al cable de conexión del motor. De este modo, el cable de conexión del motor actúa de „antena“ a una distancia de hasta 3 metros.

### Definición de „remoto“:

Distancia del emisor al sistema de mando del motor:  
mín. 1,5 m

**o bien**

distancia del emisor al cable de conexión del motor:  
mín. 0,5 m.

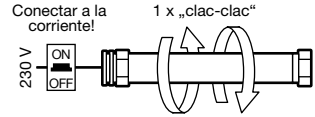


## Activar modo de aprendizaje:

Conectar el motor a la red eléctrica.

Conectar red. El motor hace un breve movimiento hacia arriba y hacia abajo (1 x „clac-clac“).

Tras cada interrupción del suministro de tensión se puede activar el modo de aprendizaje durante 30 min.

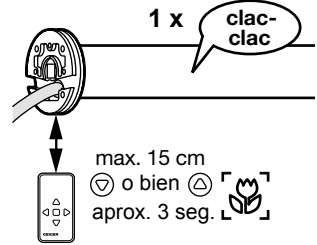


**El modo de aprendizaje es necesario para programar emisores, así como para poder ajustar nuevamente los finales de carrera.**

En proximidad pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantener pulsada durante aprox. 3 segundos hasta que el motor lo confirme (1 x „clac-clac“).



**Si no se lleva a cabo ninguna operación en un intervalo de 60 segundos, el modo de aprendizaje se desactivará. El motor vuelve al modo normal (3 x „clac-clac“).**



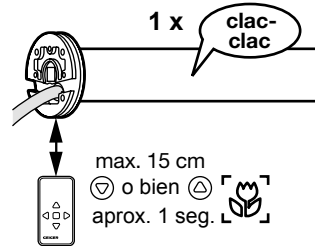
## 9. Programar/borrar el emisor



**Para programar / borrar el mando a distancia se deberá activar primero el modo de programación.**

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la confirmación (1 x „clac-clac“).

**El código radio ha sido memorizado por el motor!**

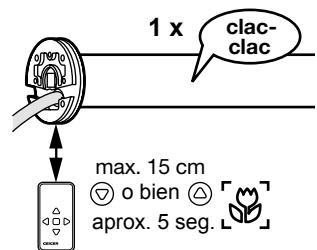


### Borrar los emisores que han sido memorizados



**Para borrar el emisor, activar primero el modo de aprendizaje.**

En el área cercana, pulse la tecla ARRIBA o ABAJO y mantenga pulsada durante unos 5 segundos. El motor reacciona inmediatamente (1 x «clac-clac»). A continuación, pulse de nuevo la tecla ARRIBA o ABAJO y manténgala pulsada durante 5 segundos hasta que el motor confirme el emisor con (1 x «clac-clac»).



**Importante: Sólo se pueden borrar todos los códigos radio a la vez, incluidos los del sensor de viento/sol por ejemplo. No se puede borrar un código radio de un canal solamente.**

## 10. Ajuste de las posiciones finales/intermedias

Es posible efectuar los siguientes tipos de montaje:	Persianas enrollables equipado con:	Toldos equipado con:
<b>A</b> Final de carrera superior e inferior con parada por presión	Lama final con topes / con tirantes de seguridad	–
<b>B</b> Final de carrera superior libremente ajustable / final de carrera inferior con parada por presión	Lama final sin topes / con tirantes de seguridad	–
<b>C</b> Final de carrera superior con parada por presión / final de carrera inferior libremente ajustable	Lama final con topes / sin tirantes de seguridad	En caso de poder utilizar brazos como tope
<b>D</b> Final de carrera superior e inferior libremente ajustables	Lama final sin topes / sin tirantes de seguridad	Si no se utiliza la parada por presión



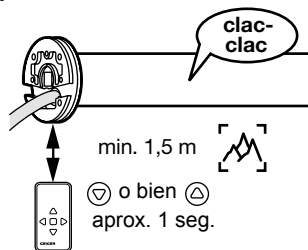
**Para ajustar los finales de carrera, activar primero el modo de aprendizaje (Véase página 7).**

**Activar modo para final de carrera:**

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la confirmación (1 x “clac-clac”).



**Importante: La correcta asignación de teclas para Arriba o Abajo se efectúa de forma automática tras concluir la programación de los finales de carrer.**



### Modificar / Borrar los finales de carrera

Para modificar o borrar los finales de carrera es preciso programarlos de nuevo (Véase capítulo : Aprendizaje de los finales de carrera).



**Para ajustar los finales de carrera, activar primero el modo de aprendizaje. (Véase página 7).**

## 11. Ajustar los finales de carrera

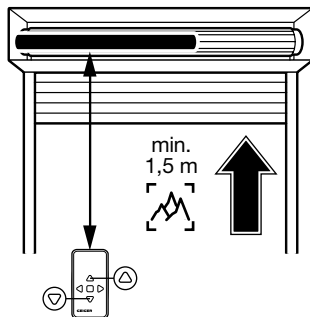
### Variante A: Final de carrera superior e inferior con parada por presión

#### Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el tope superior y el motor, tras un breve movimiento descendente, se desconecte automáticamente.

**El final de carrera superior ha quedado memorizado.**

Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



#### Final de carrera inferior:

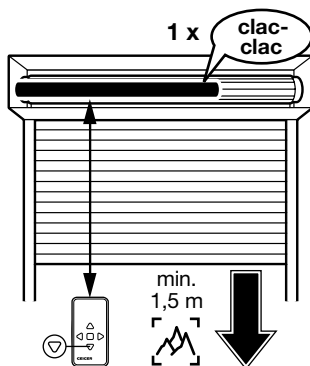
En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el tope inferior y hasta que se desconecte -automáticamente.

El motor da la confirmación (1 x "clac-clac").

**El final de carrera inferior ha quedado memorizado.**



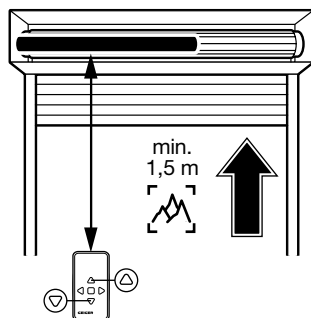
**La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.**



## Variante B: Final de carrera superior libremente ajustable / Final de carrera inferior con parada por presión

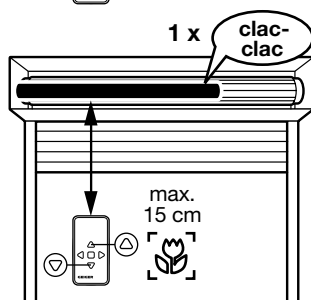
### Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el final de carrera deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



### Memorizar final de carrera superior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la confirmación (1 x "clac-clac").



### Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el tope inferior y hasta que se desconecte automáticamente.

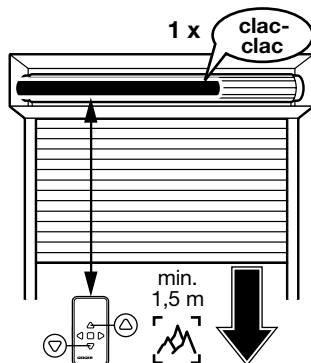
El motor da la confirmación (1 x "clac-clac").

**El final de carrera inferior ha quedado memorizado.**

Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



**La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.**



## Variante C: Final de carrera superior con con parada por presión / Final de carrera inferior libremente ajustable

### Final de carrera superior:

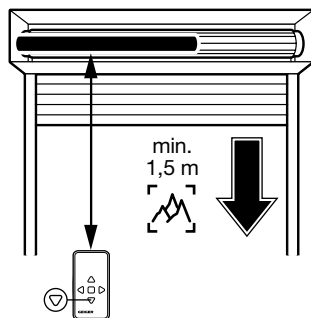
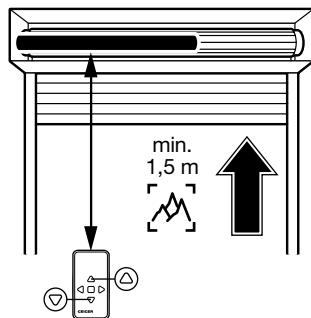
En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el tope superior y hasta que el motor se desconecte automáticamente.

### El final de carrera superior ha quedado memorizado!

Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!

### Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzando el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.

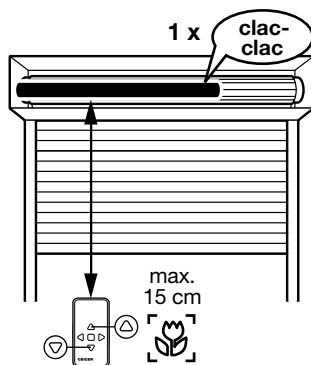


### Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor confirma (1 x "clac-clac").



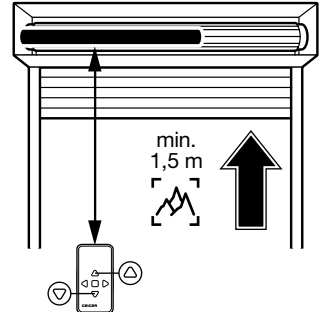
**La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.**



## Variante D: Final de carrera superior e inferior en una posición libre

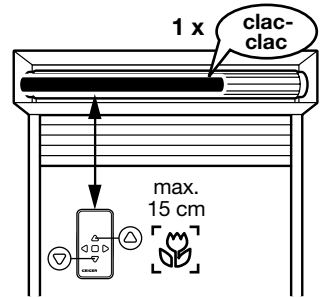
### Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el final de carrera superior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



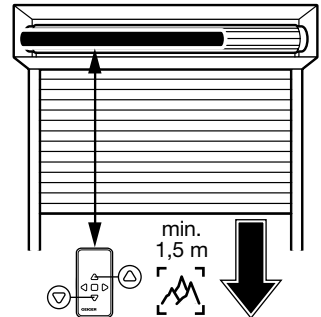
### Guardar final de carrera superior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la confirmación (1 x "clac-clac").



### Final de carrera inferior:

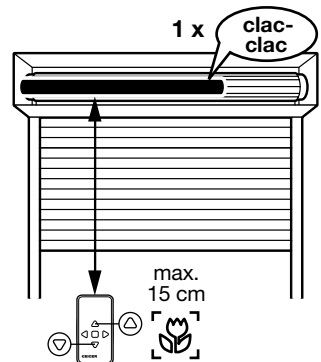
En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



### Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la confirmación (1 x "clac-clac").

Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!



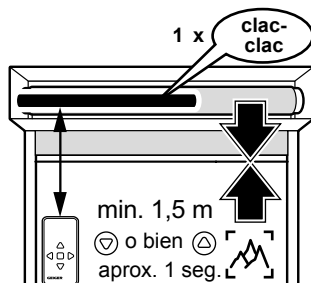
## 12. Programación de la posición intermedia

A partir de una posición cualquiera, se realiza el recorrido hasta el final de carrera deseado, se detiene el motor mediante la tecla opuesta o la tecla STOP durante aprox. 3 segundos hasta que el motor avise (1 x „clac-clac“). A continuación, dejar de mantener pulsada la tecla!

**La posición intermedia ha quedado memorizada.**

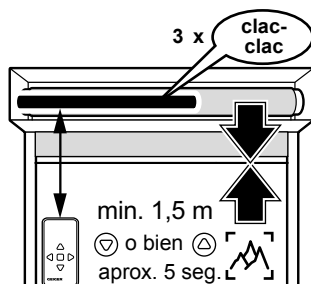
### Modificar posición intermedia

Véase „Programación de la posición intermedia“, si bien, para una nueva posición deseada.



### Borrar posición intermedia

Detener el screen cuando se encuentre en movimiento hacia arriba o hacia abajo y mantener la tecla de stop o la tecla contraria a la marcha del motor pulsada durante 5 segundos – después de 3 segundos reacciona el motor con (1 x „clac-clac“) - hasta que el motor nos confirma que ha borrado la posición intermedia (3 x „clac-clac“).



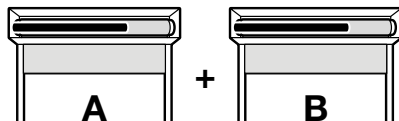
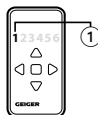
## 13. Formación de grupos

(véase también el apartado programar/borrar el emisor)

**Objetivo 1: Accionar la Cortina A y la cortina B como grupo con un emisor de 1 canal.**

**Cortina: A + B**

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina A.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina A para programar el emisor.
3. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina B.
4. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina B para programar el emisor.



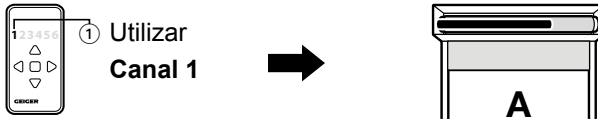
Es posible hacer lo mismo con una tercera cortina o más!

ES

**Objetivo 2: Accionar la cortina A y la cortina B con un emisor de 6 canales de manera individual y como grupo.**

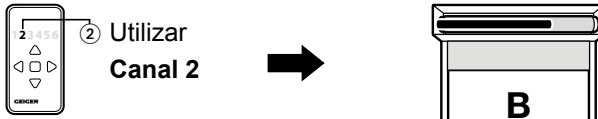
**Cortina: A**

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina A.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina A para programar el emisor.



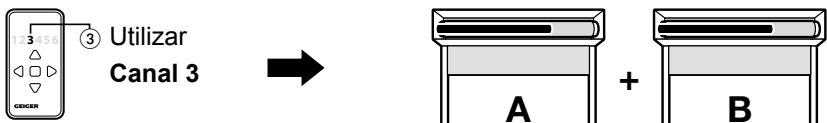
**Cortina: B**

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina B.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina B para programar el emisor.



**Cortina: A + B**

1. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina A.
2. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina A para programar el emisor.
3. Se presiona durante 3 seg. en proximidad la tecla de subida o bajada para activar el modo de aprendizaje en la cortina B.
4. Presionamos durante 1 seg. la misma tecla en proximidad en la cortina B para programar el emisor.



## 14. Desconexión de la función de proximidad

En caso de que dos motores se hallen instalados de tal forma que ambos se activen en proximidad, existe la posibilidad de desconectar la función de proximidad en uno de los dos motores.



**Requisito previo: a los motores les deben ser asignados distintos pares de teclas!**

Para desconectar la función de proximidad, desplazar la cortina deseada hasta el final de carrera superior, pulsar la tecla ARRIBA y mantenerla pulsada durante unos 5 segundos hasta que el motor de una confirmación (2 x „clac-clac“).

Para conectar la función de proximidad, el motor deberá desconectarse brevemente de la red eléctrica.

## 15. Ajuste de los finales de carrera para toldos de brazo invisible

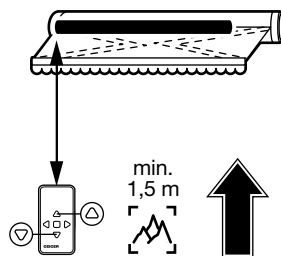
### Variante C: Ajuste del final de carrera superior con parada por presión / final de carrera inferior en una posición libre

#### Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo pare por presión y se desconecte automáticamente.

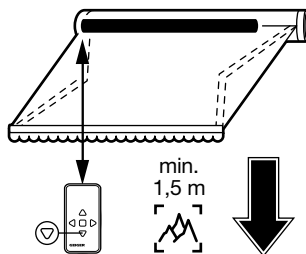
#### El final de carrera superior ha quedado memorizado!

Las teclas Arriba y Abajo corresponden ahora al sentido de giro del motor!.



#### Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzando el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.

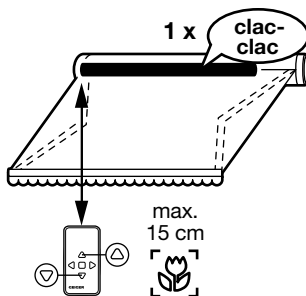


#### Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor confirma (1 x "clac-clac").



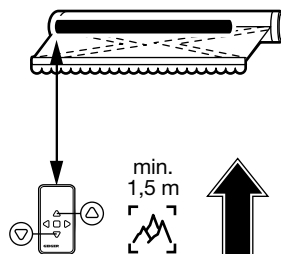
**La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.**



## Variante D: Final de carrera superior e inferior en una posición libre

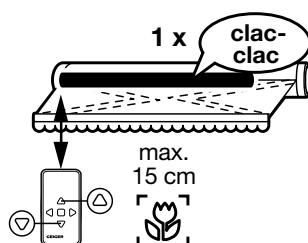
### Final de carrera superior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el final de carrera superior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



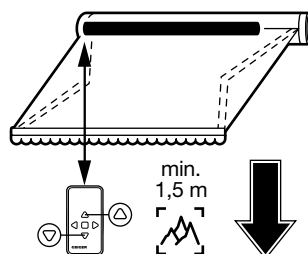
### Guardar final de carrera superior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor da la -confirmación (1 "clac-clac").



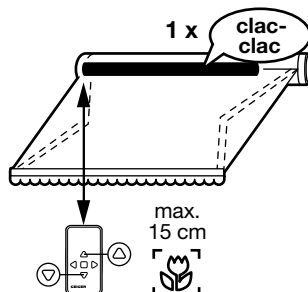
### Final de carrera inferior:

En remoto, pulsar la tecla Arriba o Abajo y mantenerla pulsada hasta que el toldo haya alcanzado el final de carrera inferior deseado. Es posible corregir mediante la tecla Arriba o Abajo.



### Guardar final de carrera inferior:

En proximidad, pulsar la tecla Arriba o Abajo durante aprox. 1 segundo. El motor confirma (1 x "clac-clac").



**La programación ha finalizado y el motor ha cambiado al modo normal.**

## 16. Emisores

Se puede efectuar el aprendizaje de un máximo de tres emisores diferentes. De este modo, el motor puede formar parte de tres grupos independientes entre sí. De manera adicional se puede programar dos sensores.

Si ya se han memorizado tres emisores y se intenta registrar un cuarto, el emisor registrado en tercer lugar se borrará y será sustituido por el nuevo emisor.

Si ya se han registrado dos sensores y se intenta registrar un tercero, el sensor registrado en segundo lugar se borrará y será sustituido por el tercer sensor.

**Ejemplo:**



### Programar en posición remoto / proximidad

En el receptor radio del motor se encuentra integrado un detector de proximidad, el cual sabe distinguir entre una señal que proviene de una distancia remota, (como mínimo 1,5 m de distancia del motor o bien a 0,5 m del cable del motor); y por otro lado también reconoce la distancia de proximidad (como máx. 15 cm del motor o directamente al cable de conexión).



**Importante: Si se encuentran distintos motores así como los respectivos cables de conexión cerca los unos de los otros, se puede programar el emisor de manera involuntaria al motor que no se desea.**

### Recomendación:

Los motores, que se quieren accionar con otro canal o a través de otro emisor, deben mantenerse en el proceso de programación desconectados de la red eléctrica.

**Con los mandos a distancia o los emisores murales de la línea LC se pueden ajustar las 6 primeras posiciones. El interruptor DIP núm. 7, 8 y 9 no tienen ninguna función!**

## 17. Desplazamiento a las posiciones finales

### No hay programada ninguna posición intermedia:

Para desplazarse hasta las posiciones finales, basta con pulsar brevemente la tecla del sentido de avance correspondiente.

Para detener el motor en desplazamiento, basta con pulsar brevemente la tecla del sentido contrario o de stop.

Si se halla integrado un sensor de sol y viento en el sistema, se efectuará el desplazamiento a las posiciones finales en modo automático („sol ON“).

### Hay programada una posición intermedia:

Para desplazarse a posiciones finales debe mantenerse pulsada la tecla del sentido de avance correspondiente durante **al menos 1,5 segundos**.

Pulsando brevemente una tecla durante menos de 1,5 segundos, se efectuará el desplazamiento hasta la posición intermedia. Para detener el desplazamiento basta con pulsar brevemente la tecla del sentido contrario o de stop.

Si se halla integrado un sensor de sol y viento en el sistema, siempre se efectuará el desplazamiento a la posición intermedia en modo automático („sol ON“).

ES

## 18. Detección de obstáculos

En el caso de ajustar el final de carrera con parada por presión de cierre (variante A o C), el motor se detendrá en el futuro antes de alcanzar el tope a fin de evitar la carga mecánica en el tejido. Una comprobación de los finales de carrera, y en caso de alguna variación también una corrección de dichos finales de carrera, se realiza después de 5, 20 y a posteriori cada 50 ciclos. Con cada recorrido, efectuados de manera completa e ininterrumpida de una posición final a otra, se reajustará el par motor necesario. De este modo, cualquier cambio paulatino en la instalación, por ejemplo por envejecimiento, suciedad, frío o calor, serán reconocidos automáticamente. Este proceso se control se realiza en ambos sentidos de marcha independientemente el uno del otro. Si el motor se bloquea por la detección de un obstáculo que haya interrumpido su recorrido en dirección subida, el motor quedará parado. El sentido de la marcha en el cual se encontraba el motor realizando su recorrido quedará bloqueado después de la detección del obstáculo. Para desbloquearlo, se debe realizar un breve cambio de sentido en el recorrido del motor, y después de unos segundos haciendo dicho recorrido en el sentido contrario, se desbloquea automáticamente y el motor puede girar de nuevo en el sentido donde había encontrado el obstáculo de manera normal.

## 19. Corrección de los finales de carrera

El motor se detendrá en el futuro justo antes de alcanzar el tope (parada por presión), a fin de evitar la carga mecánica en el tejido o el material de la persiana.

Una comprobación de los finales de carrera, y en caso de alguna variación también una corrección de dichos finales de carrera, se realiza después de 5, 20 y a posteriori cada 50 ciclos.

En el caso de que, debido a cambios de temperatura, se haya variado el largo del tejido por ejemplo, se corregirá el final de carrera automáticamente en el próximo ciclo en el cual el motor haga su parada por presión.

## 20. Datos técnicos

Características técnicas Motor tubular SOLIDline-SOC (GU45..)					
	GU4510	GU4520	GU4530	GU4540	GU4550
<b>Tensión</b>	230 V~/50 Hz				
<b>Corriente</b>	0,47 A	0,63 A	0,8 A	1,0 A	1,0 A
<b>Cos Phi (cos<math>\varphi</math>)</b>	>0,95				
<b>Corriente de arranque (factor)</b>	x 1,2				
<b>Rendimiento</b>	105 W	140 W	180 W	220 W	220 W
<b>Par motor</b>	10 Nm	20 Nm	30 Nm	40 Nm	50 Nm
<b>N.º revol.</b>	16 r.p.m	16 r.p.m	16 r.p.m	16 r.p.m	16 r.p.m
<b>Categoría de protección</b>	IP 44				
<b>Longitud total <sup>1)</sup></b>	519,5 mm	549,5 mm	569,5 mm	589,5 mm	589,5 mm
<b>Modo operativo</b>	S2 4 min	S2 5 min	S2 4 min	S2 4 min	S2 4 min
<b>Nivel acústico <sup>2)</sup></b>	39 dB(A)	41 dB(A)	41 dB(A)	43 dB(A)	-
<b>Diámetro</b>	45 mm				
<b>Peso</b>	aprox. 1,90 kg	aprox. 2,20 kg	aprox. 2,40 kg	aprox. 2,70 kg	aprox. 2,70 kg
<b>Humedad ambiente</b>	seco, sin condensación				
<b>Temperatura ambiente</b>	T = -15°C .. +70°C				

<sup>1)</sup> SOLIDline-COM + 0,5 mm

<sup>2)</sup> Los datos sobre el nivel acústico medio sirven a modo orientativo. Los valores han sido recogidos por GEIGER en marcha en vacío con el accionamiento colgado a una distancia de 1 m, calculando el valor medio de los valores determinados durante 10 segundos. La medición no hace referencia a ningún estándar de comprobación especial.

Reservado el derecho a modificaciones técnicas

## 21. Qué hacer en caso de ...

Problema	Solución
El motor no funciona.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Motor desenchufado. Por favor, comprobar el enchufe.</li> <li>• Comprobar el cable de conexión en cuanto a la existencia de posibles daños.</li> <li>• Controlar la tensión de red y encargar la comprobación de la causa para el corte de corriente a electricistas profesionales.</li> </ul>
El motor se desplaza hacia arriba en lugar de hacia abajo.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• No se ha realizado el ajuste de finales de carrera como se debería. Se deben ajustar de nuevo los finales de carrera.</li> </ul>
El emisor no funciona.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Comprobar la pila.</li> <li>• El sensor de viento ha activado un bloqueo temporal. Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.</li> <li>• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir la programación.</li> </ul>
Tras varios desplazamientos, el motor se detiene y deja de reaccionar.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• El motor se ha calentado demasiado y se ha desconectado. Volver a intentarlo transcurrido un periodo de enfriamiento de aprox. 15 min.</li> </ul>
El motor ya no funciona de manera automática.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• La función solar está inactiva.</li> <li>• El sensor de viento ha activado un bloqueo temporal. Volver a intentarlo una vez transcurrido el intervalo de bloqueo correspondiente.</li> <li>• El código de radiocontrol se ha borrado accidentalmente. Repetir la programación.</li> </ul>
El motor no reacciona en proximidad.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Acercarse el máximo posible con el emisor al cabezal del motor o bien al cable de conexión.</li> <li>• Cambiar las pilas del emisor.</li> <li>• La "zona de proximidad" ha sido desactivada. Para activar la zona de proximidad, se debe desconectar el motor de la corriente eléctrica durante aprox. 3 segundos.</li> <li>• El intervalo de tiempo de modo de aprendizaje (30 min.) ha pasado. Para activar la zona de proximidad, se debe desconectar el motor de la corriente eléctrica durante aprox. 3 segundos.</li> </ul>

ES

## 22. Mantenimiento

El accionamiento no precisa de mantenimiento.

## 23. Instrucciones de eliminación de residuos

### Eliminación de materiales de embalaje

Los materiales de embalaje son materias primas y, por tanto, reutilizables.  
¡Por el bien del medio ambiente deséchelos de forma adecuada!

### Eliminación de aparatos eléctricos y electrónicos.

Los aparatos eléctricos y electrónicos deben separarse y eliminarse conforme a la directiva UE.

# 24. Declaración de conformidad



## Declaración de conformidad UE

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG  
Antriebstechnik  
Schleifmühle 6  
D-74321 Bietigheim-Bissingen

**Nombre del producto:**

Motores para persianas venecianas, persianas enrollables y toldos

**Denominación de tipo:**

GJ56., GR45., GU45., GSI56., GB35., GB45., GB59.

**Directivas aplicadas:**

2006/42/EG  
2014/53/EU  
2011/65/EU+(EU)2015/863+(EU)2017/2102  
(EU)2023/826

**Normas aplicadas:**

EN 60335-1:2012  
EN 60335-1:2012/AC:2014  
EN 60335-1:2012/A11:2014  
EN 60335-1:2012/A13:2017  
EN 60335-1:2012/A1:2019  
EN 60335-1:2012/A14:2019  
EN 60335-1:2012/A2:2019  
EN 60335-1:2012/A15:2021  
EN 60335-1:2012/A16:2023  
  
EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015  
EN 62233:2008+Ber.1:2008+Cor.:2008  
  
EN IEC 55014-1:2021  
EN IEC 55014-2:2021  
EN IEC 61000-3-2:2019+EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021  
EN 61000-3-3:2013+EN 61000-3-3:2013/A1:2019+EN 61000-3-3:2013/A2:2022  
  
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11)  
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1(2019-03)  
ETSI EN 300 220-2 V3.2.1 (2018-06)

**ApoDERado para la documentación:**

Gerhard Geiger GmbH & Co. KG

**Dirección:**

Schleifmühle 6, D-74321 Bietigheim-Bissingen

Bietigheim-Bissingen, el 19.05.2025



Roland Kraus (Gerente)

**Gerhard Geiger GmbH & Co. KG**

Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen  
Phone: +49 (0) 7142 9380 | Fax: +49 (0) 7142 938 230 | info@geiger.de | www.geiger.de  
Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRA 300591 | USt-IdNr. DE145002146  
Komplementär: Geiger Verwaltungs-GmbH | Sitz Bietigheim-Bissingen | Amtsgericht Stuttgart HRB 300481  
Geschäftsführer: Roland Kraus, Dr. Bertram Melzig-Thiel | WEEE-Reg.-Nr. DE47902323

ES

100W0519es 00125

Nuestro equipo de asistencia técnica está a su disposición para responder a cualquier tipo de consulta técnica en el teléfono: +49 (0) 7142 938 333.



Gerhard Geiger GmbH & Co. KG  
Schleifmühle 6 | D-74321 Bietigheim-Bissingen  
T +49 (0) 7142 9380 | F +49 (0) 7142 938 230  
info@geiger.de | www.geiger.de

