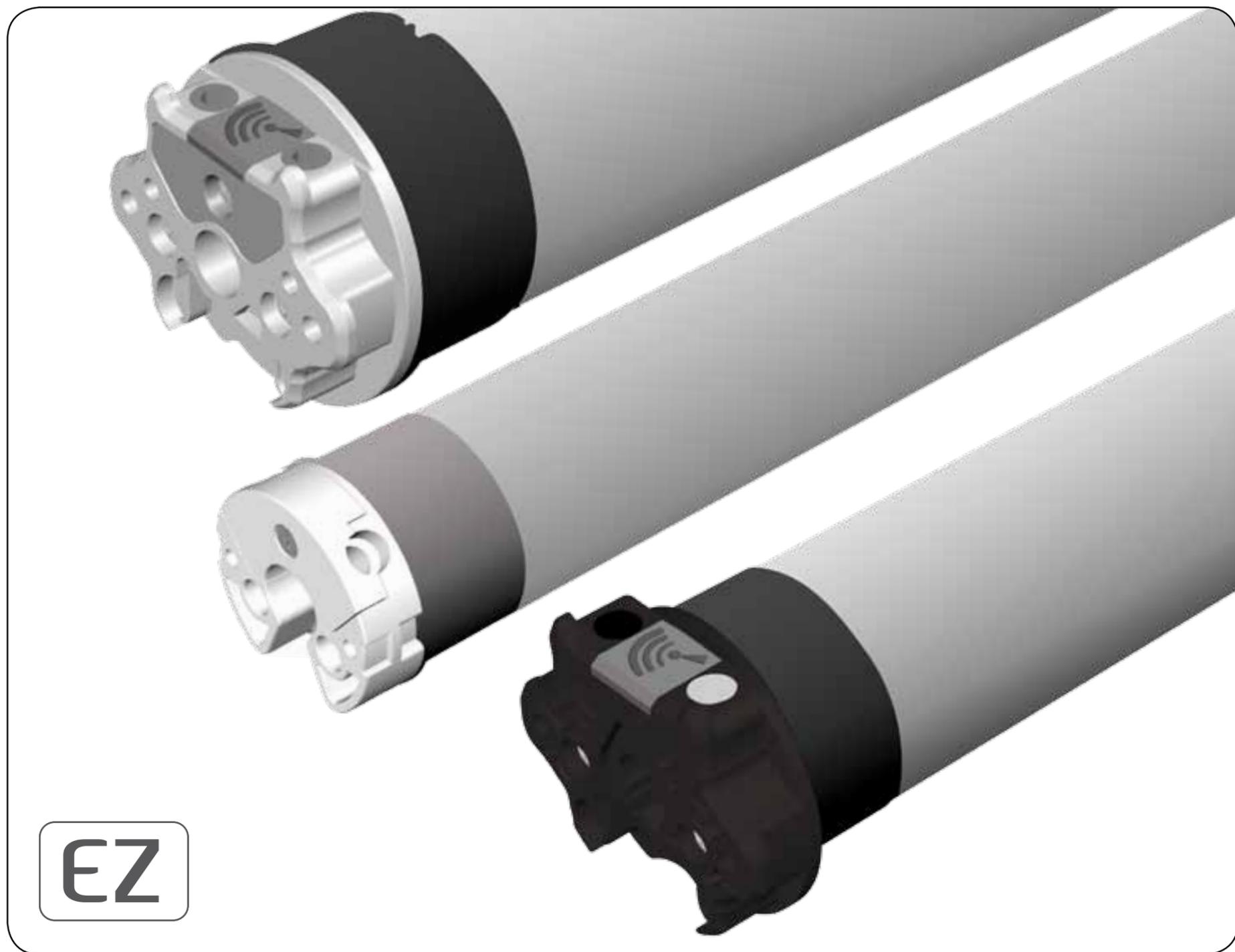


# GAPOSA

XQ *Steo* XS 40 50 60

*Motores tubulares con final de carrera electrónico con encoder y receptor radio integrado*



Made in Italy

CE



# INDICE

**SEGURIDAD**

**INSTALACION**

**CONEXION ELECTRICA**

**PROGRAMACION EMISOR**

**AGREGAR OTROS EMISORES**

**COMPROBACIÓN / CAMBIO DE DIRECCIÓN**

**BORRADO DE UN TRANSMISOR**

**BORRADO DE LA MEMORIA DEL MOTOR**

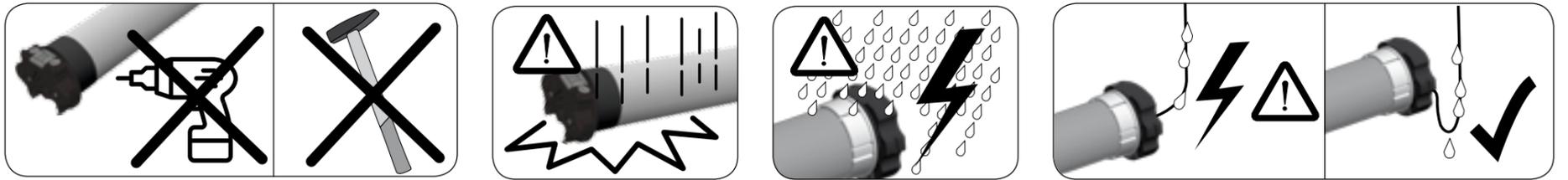
**PROGRAMACION FINALES DE CARRERA**

**POSICIÓN INTERMEDIA**



## **ES IMPORTANTE PARA LA SEGURIDAD DE LAS PERSONAS SEGUIR ATENTAMENTE ESTAS INSTRUCCIONES. GUARDE ESTAS INSTRUCCIONES. IMPORTANTE:**

- Observar la persiana ó el toldo durante el accionamiento y tener lejos a las personas mientras esta en movimiento.
- Examinar frecuentemente si hay desequilibrios o daños de uso en el cable. No utilizar si se ve necesidad de sustituir o reparar.
- En el caso de utilizar sobre toldos, controlar que el campo de movimiento del toldo este libre de cualquier objeto fijo con un margen de al menos 0,4m.
- El dispositivo no está destinado a ser utilizado por personas (incluidos niños) cuyas facultades físicas, sensoriales o mentales sean reducidas, o con falta de experiencia o conocimiento, a menos que se les haya concedido permiso, a través de la mediación de una persona responsable de su seguridad, supervisados o instruidos acerca del uso del dispositivo.
- Los niños deben ser supervisados para asegurarse de que no jueguen con el dispositivo y con dispositivos de control fijos.
- Los dispositivos de control instalados de forma fija deben posicionarse de manera que sean visible.

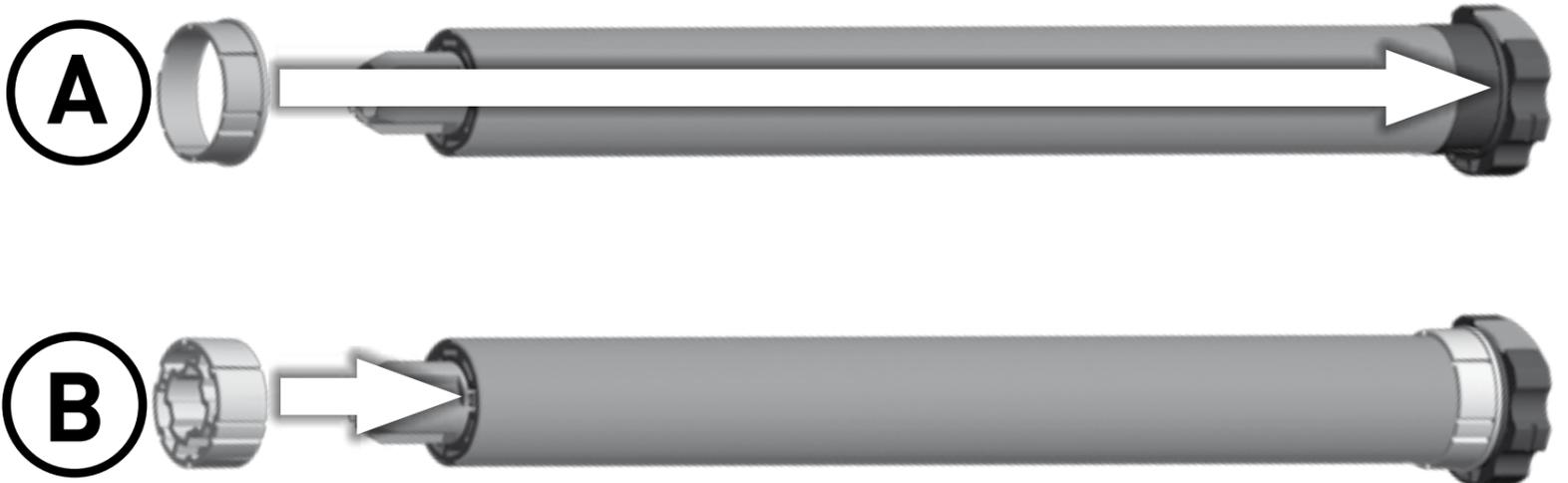


Para instalar el motor son necesarios dos adaptadores (controlando que se correspondan con el tubo) y un soporte. Para un listado de los accesorios referirse al catalogo.

**ATENCIÓN:** Una instalación incorrecta puede ocasionar graves accidentes. Seguir todas las instrucciones de la instalación. Antes de la instalación apartar y desactivar todos los cables que no sean necesarios para el funcionamiento.

1

Aplicar los adaptadores al motor distinguiendo el anillo del final de carrera (A) de la polea motriz (B).



2

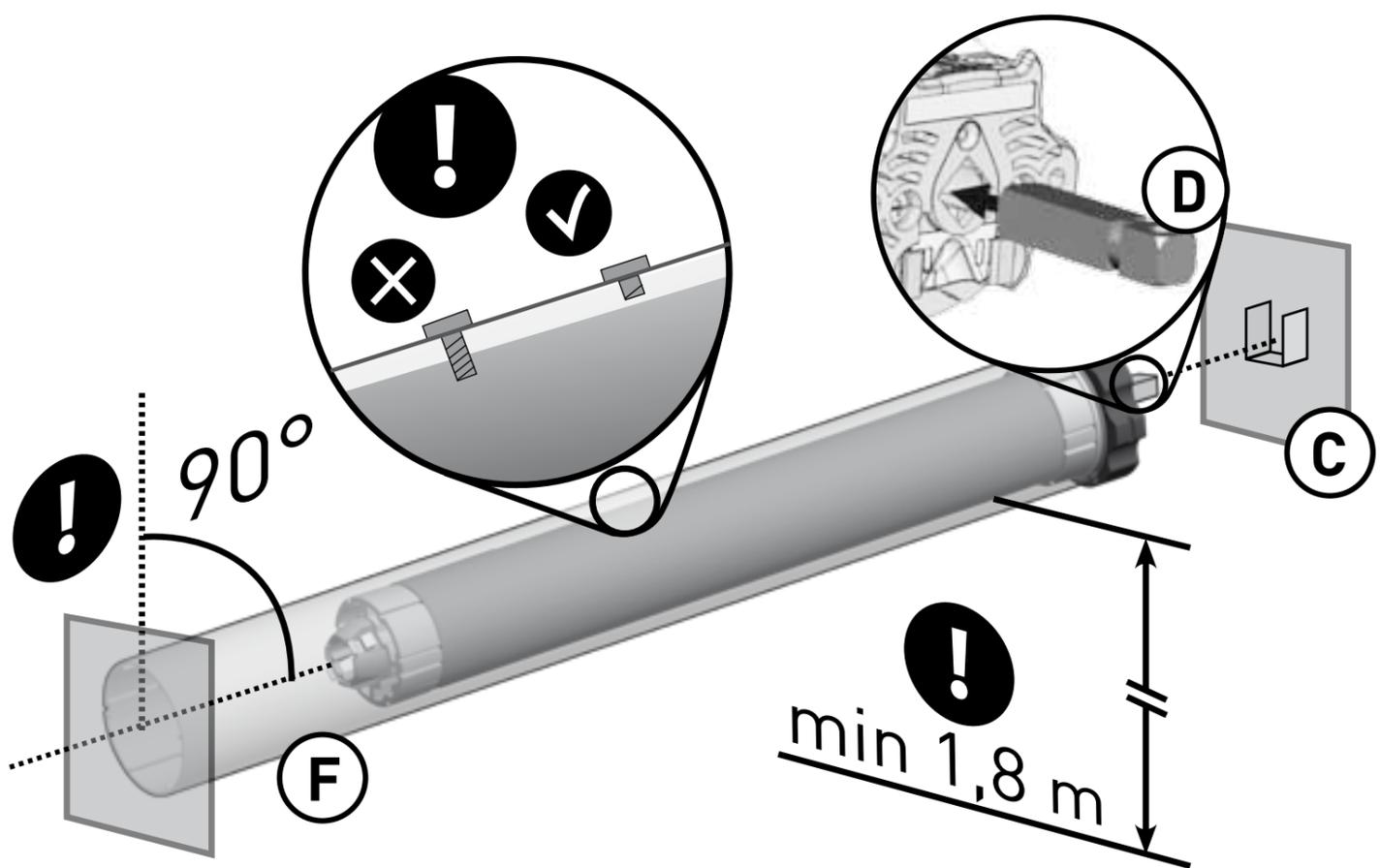
Insertar el motor (E) en el tubo (F) hasta que la extremidad del mismo llegue al tope del anillo del final de carrera.





- 3** El soporte del motor (C) va fijado al interior del cajón o sobre la armadura del toldo de manera que el tubo (F) sea perfectamente horizontal y a una altura no inferior a 1,8m.

- 4** [Para XQ50] Apoyar el perno cuadrado del motor (D) en el soporte (C) y la tapa a la extremidad opuesta del tubo en el soporte adecuado. **ATENCIÓN: No golpear nunca el perno cuadrado del motor para introducirlo en el tubo.**



## NOTAS

- Para la XQ50 con par nominal hasta 15Nm el diámetro mínimo del rulo es de 50x1,5mm; para un par superior el diámetro mínimo es de 60x1,5mm.
- Para la XQ60 el diámetro mínimo del rulo es de 63x1,5mm.

## ATENCIÓN:

- La sujeción al tubo de los tirantes de la persiana debe realizarse mediante tirantes de clips ó con tornillos específicos con un largo que no dañe la carcasa del motor.
- Las partes de movimiento del motor montadas por debajo de una altura de 2,5m del suelo debe ser protegidas.
- La instalación inadecuada del motor puede provocar daños a personas o cosas.

# CONEXION ELECTRICA

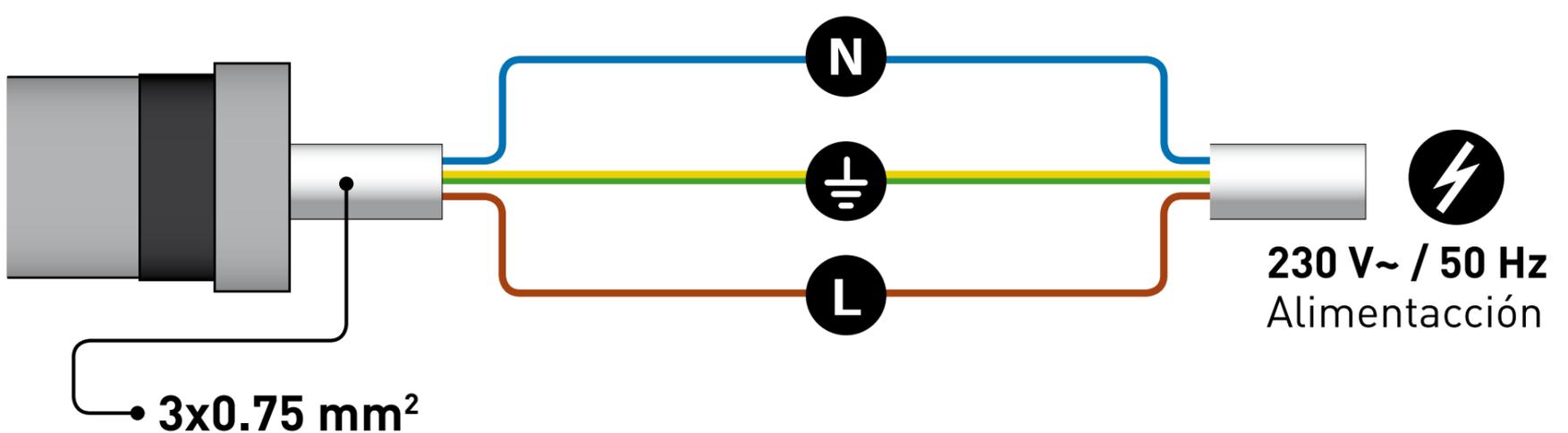


**Controlar que la tensión de alimentación disponible en la instalación sea la indicada en la etiqueta.** La conexión del motor a la línea eléctrica se debe realizar, según lo que indica el esquema siguiente, por técnicos cualificados capaces de respetar las normas.

**ATENCIÓN: En la red de alimentación debe de ser presente un dispositivo de corte con una distancia mínima entre contactos de almenos 3 mm.**

Los cables de conexión a la red de estos motores sólo se pueden sustituir por cables del mismo tipo proporcionado por el fabricante del motor. Si el cable de alimentación está dañado, debe ser reemplazado por el fabricante, su agente de servicio o personas calificadas de manera similar para evitar un peligro.

- Si el motoreductor gira en sentido inverso (persiana o toldo se cierra con el mando subida o viceversa) es necesario invertir los conductores externos.
- No conectar más de un motor por cada interruptor.
- ADVERTENCIA: No accionar la persiana o toldo cuando se esta procediendo a la limpieza o mantenimiento del mismo, para lo cual se debe desconectar la alimentación.
- El interruptor que acciona la instalación debe ser instalado a la vista del automatismo y de una altura no superior a 1,5 m y lejos de partes en movimiento.



<b>N</b>	Neutral	Azul
<b>⏚</b>	Tierra	Amarillo/Verde
<b>L</b>	Fase	Marrón

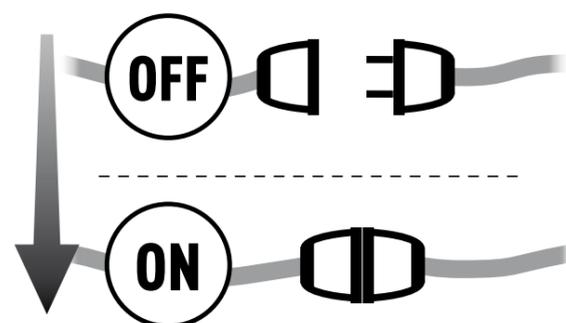


## MEMORIZAZIONE DI UN TRASMETTITORE

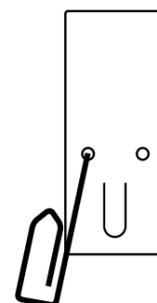
ATENCIÓN: En el caso que en la instalación haya más de un motor, en la fase de la primera programación será necesario alimentar **solamente un motor** para evitar posibles interferencias entre ellos.

**[sólo para XQ50]** Si se quiere evitar de desconectar los motores todavía no memorizados se puede proceder a la memorización a través el pulsador amarillo en el cabezal del motor. Este pulsador ha la misma función de programación del PROG-TX por lo tanto el procedimiento es el mismo de lo indicado antes. El efecto pero es diferente porque en tal caso se activa el procedimiento de memorización del solo motor interesado.

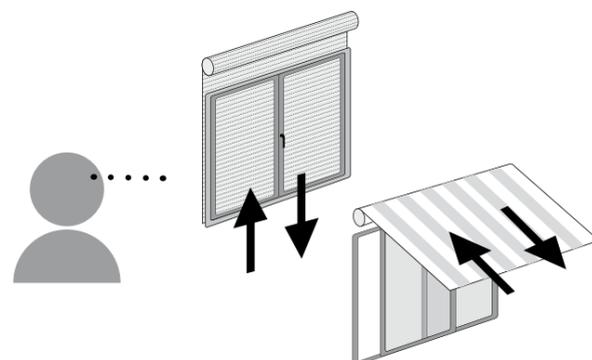
**1** Alimentar el motor



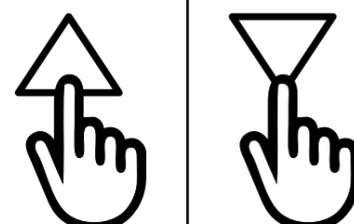
**2** Presionar y mantener el botón PROG-TX hasta que el motor empiece a moverse



**3** Controlar el sentido del motor y soltar el botón PROG-TX (el motor se para).



**4** Antes que pasen 5 segundos pulsar la tecla correspondiente (SUBIDA si la rotación del motor era de subida o BAJADA si viceversa). Se ha realizado la memorización del emisor y se ha sincronizado el sentido de rotación del motor.

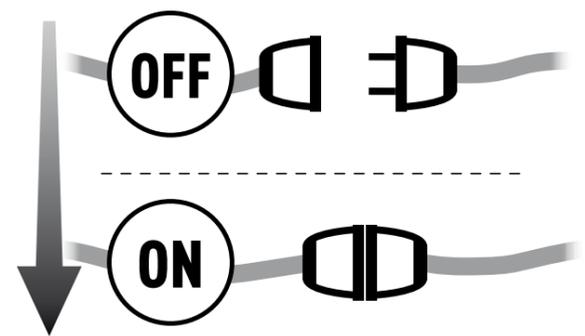




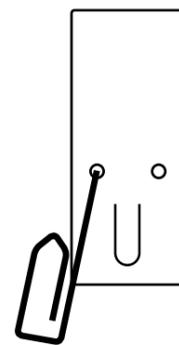
## PROGRAMACION EMISOR

ATENCIÓN: En el caso que en la instalación haya más de un motor, en la fase de la primera programación será necesario alimentar **solamente un motor** para evitar posibles interferencias entre ellos.

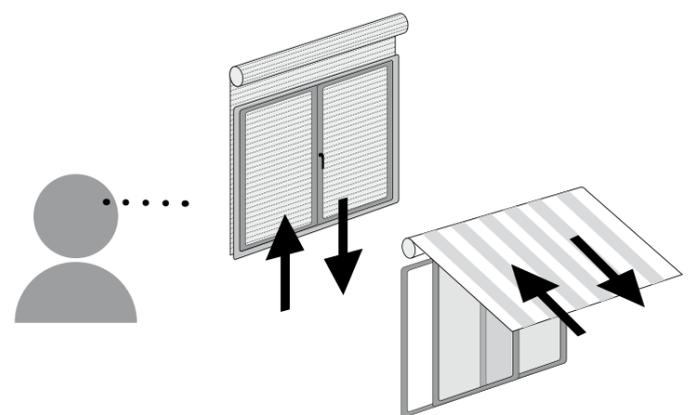
**1** Alimentar el motor



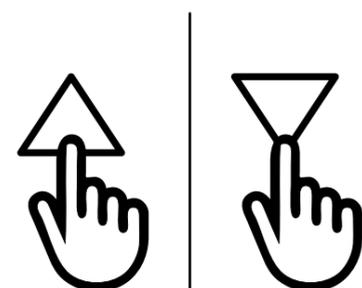
**2** Presionar y mantener el botón PROG-TX hasta que el motor empiece a moverse



**3** Controlar el sentido del motor y soltar el botón PROG-TX (el motor se para).

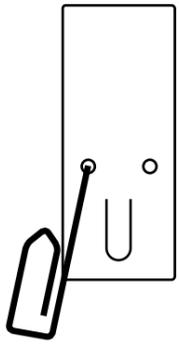
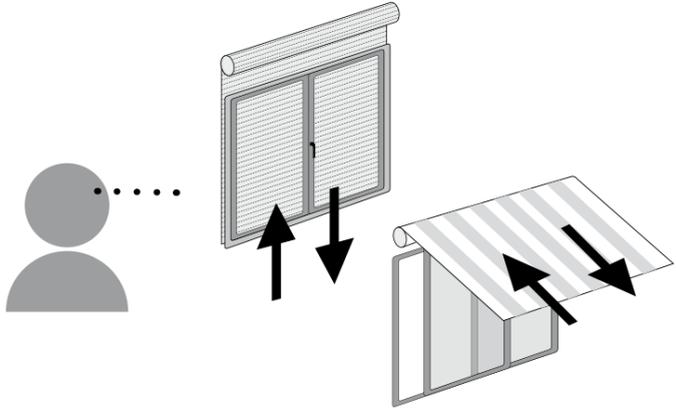
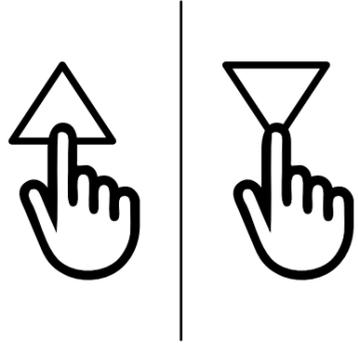


**4** Antes que pasen 5 segundos pulsar la tecla correspondiente (SUBIDA si la rotación del motor era de subida o BAJADA si viceversa). Se ha realizado la memorización del emisor y se ha sincronizado el sentido de rotación del motor.





## AGREGAR OTROS EMISORES

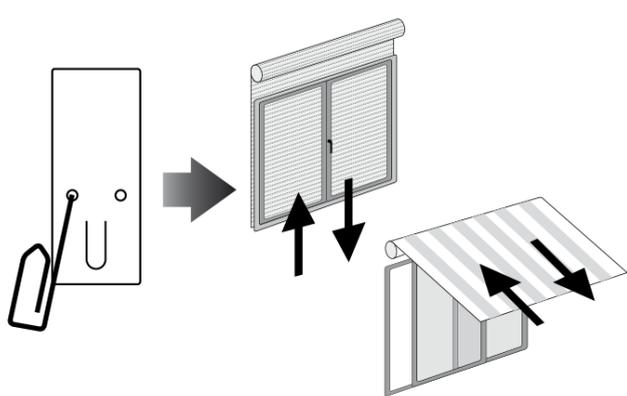
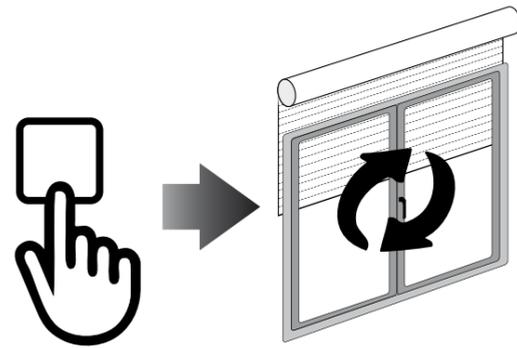
1	<p>Presionar y mantener el botón PROGTX de un emisor <b>ya programado</b> hasta que el motor empiece a moverse</p>	
2	<p>Controlar el sentido del motor y dejar el botón PROG-TX (el motor se para)</p>	
3	<p>Antes que pasen 5 segundos, <b>con el nuevo emisor</b> que se desea añadir, pulsar la tecla correspondiente, (SUBIDA si la rotación del motor era de subida o BAJADA si viceversa). Se ha añadido el nuevo emisor.</p>	



## COMPROBACIÓN / CAMBIO DE DIRECCIÓN

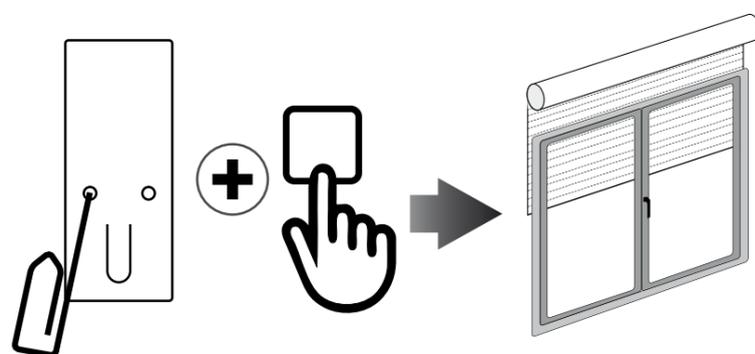
**IMPORTANTE:** el cambio de dirección se debe realizar antes de comenzar el ajuste de los finales de carrera, de lo contrario los finales de carrera deben restablecerse.

Pulse SUBIDA o BAJADA, el motor debe subir o bajar, de otro modo para cambiar de dirección:

<b>1</b>	Pulse y mantenga presionado el botón PROG-TX hasta que el motor se pone en movimiento.	
<b>2</b>	Pulse STOP: El motor emite un breve movimiento en los dos sentidos de rotación. La dirección del motor se ha invertido.	

## BORRADO DE UN TRANSMISOR

Pulse simultáneamente PROG-TX y STOP del transmisor que se quiere borrar hasta que el motor haga un breve movimiento en ambas direcciones. Nota: solo se ha borrado de la memoria del motor el transmisor utilizado mediante este procedimiento

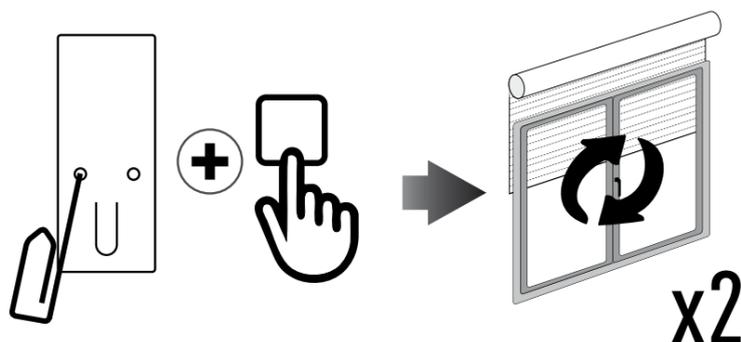




## BORRADO DE LA MEMORIA DEL MOTOR

### Opción 1 - Con un emisor ya programado

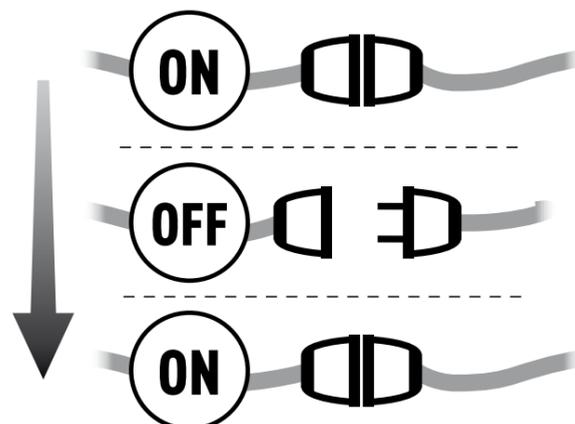
Presionar y mantener presionado los botones PROG-TX y STOP hasta que el motor primero hace un breve movimiento en los dos sentidos y después de un momento, un segundo movimiento más largo en ambos sentidos. La memoria está vacía.



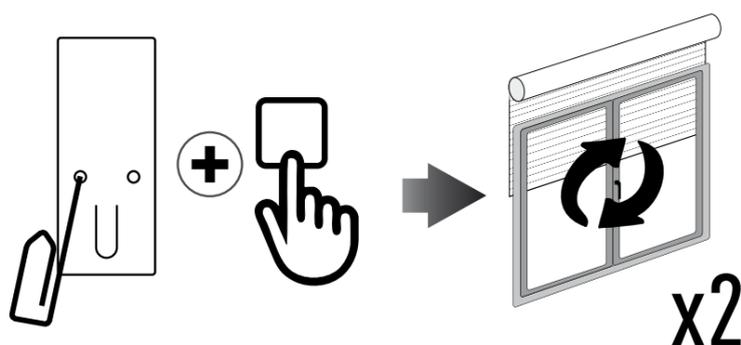
### Opción 2 - Sin el uso de un transmisor ya programado

**1**

Desconectar la alimentación del motor y volver a alimentarlo.

**2**

Antes que pasen 8 segundos, usando cualquier transmisor Gapososa a 868.30 MHz, presionar y mantener presionado los botones PROG-TX y STOP hasta que el motor primero hace un breve movimiento en los dos sentidos y después de un momento, un segundo movimiento más largo en ambos sentidos. La memoria está vacía.

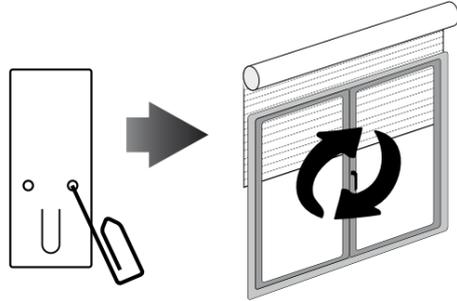
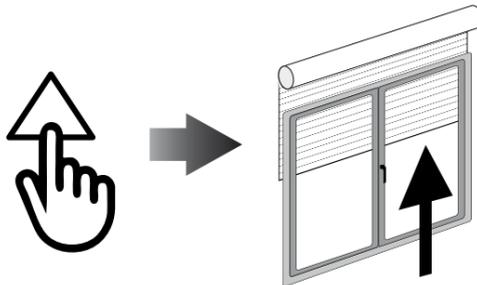
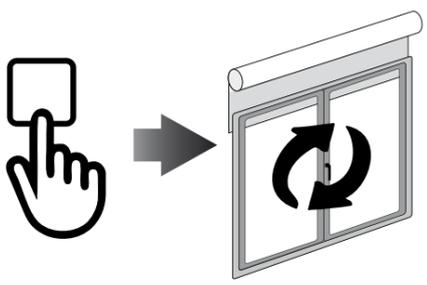
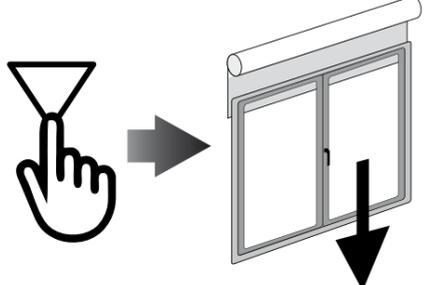
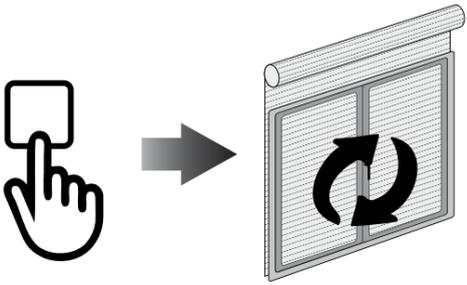




## PROGRAMACION FINALES DE CARRERA

(para motores con finales de carrera electrónicos)

**ATENCIÓN: EL PRIMER FINAL DE CARRERA PARA PROGRAMAR ES SIEMPRE EL DE SUBIDA.**

<b>1</b>	Presionar y mantener el botón PROG-FC hasta que el motor se mueve brevemente en ambos sentidos. <b>Nota: durante las operaciones de programación el control esta es en hombre presente.</b>	
<b>2</b>	Mantenga pulsado el botón SUBIDA y hasta que la persiana/toldo alcanza la posición de final de carrera deseada.	
<b>3</b>	Presione STOP para ajustar la posición SUBIDA. El motor gira brevemente en los dos sentidos de rotación.	
<b>4</b>	Mantenga pulsado el botón BAJADA y hasta que la persiana/toldo alcanza la posición del final de carrera BAJADA deseada.	
<b>5</b>	Pulse STOP para ajustar la posición BAJADA. El motor gira brevemente en los dos sentidos de rotación.	

Nota: El ajuste fino de los finales de carrera se puede lograr en SUBIDA o en BAJADA pulsando el botón PROG-FC una segunda vez: el motor se moverá lentamente por pequeños movimientos hasta la posición deseada. Pulsar siempre el botón STOP para guardar la posición.



## AJUSTE AUTOMÁTICO DE LOS FINALES DE CARRERA

Para la regulación de los finales de carrera por presión con sensor de par (persianas con bloqueos mecánicos o toldos / pantallas en cajón o cofre) presionar y mantener presionado el botón SUBIDA hasta que el motor para por presión contra el cajón o cofre. Un breve movimiento de rotación en ambas direcciones indicará que la posición SUBIDA ha sido memorizada. El mismo procedimiento puede seguirse para la regulación del final de carrera de BAJADA, pero sólo en persianas.

# POSICIÓN INTERMEDIA

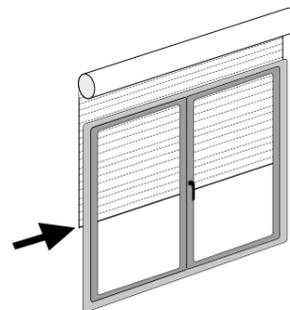


## PROGRAMACION POSICIÓN INTERMEDIA

(para motores con finales de carrera electrónicos)

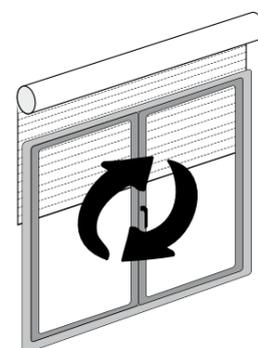
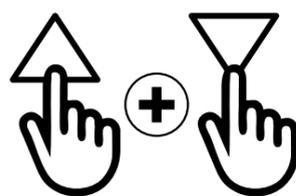
1

Mover la persiana/toldo hasta la posición intermedia deseada



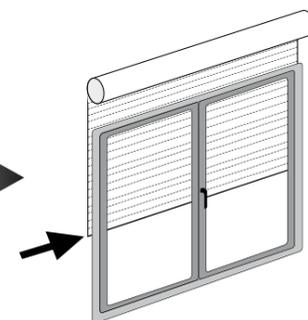
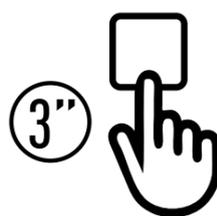
2

Presionar simultáneamente las teclas SUBIDA y BAJADA hasta que el motor se mueva brevemente en ambos sentidos.



## ALCANZAR LA POSICIÓN INTERMEDIA

Presionar y mantener la tecla STOP por al menos 3 segundos.



## BORRAR LA POSICIÓN INTERMEDIA

Presionar simultáneamente la teclas SUBIDA y BAJADA hasta que el motor se mueva brevemente en ambos sentidos

