gaviota
toldos y persianas inteligentes

Motores y Automatismos

Motores y Automatismos

2014

Catálogo

Condiciones de garantía válidas para los motores y sistemas de automatización comercializados por **Gaviota Simbac, S.L** a excepción de las series **GML, GUL y GMUL.**

AMBITO GENERAL

Gaviota Simbac SL, sin perjuicio de los derechos reconocidos al consumidor por el RD 1/2007 Ley General para la Defensa de los Consumidores y Usuarios y otras leyes complementarias, garantiza los productos en caso de defecto del material, defecto de fabricación o rotura siempre que se haya manipulado e instalado correctamente y de acuerdo con las instrucciones de montaje, fichas de especificaciones o documentación análoga entregada al cliente.

Gaviota Simbac no está obligada a enviar un técnico al domicilio donde esté ubicado el producto defectuoso. En caso de no conformidad del producto el consumidor debe ponerse en contacto con nuestro departamento de atención al cliente para gestionar el envío gratuito del material para su análisis a la dirección abajo indicada. Es responsabilidad del cliente devolver el material correctamente empaquetado, dado que Gaviota Simbac no se responsabiliza de los daños resultantes del transporte.

En el supuesto que la rotura o defecto no esté sujeta a garantía por cualquiera de los motivos expuestos en este certificado, los gastos de envío generados por la recogida del material deberán ser abonados por el cliente.

Gaviota Simbac no se responsabiliza de las consecuencias y/o daños directos y/o indirectos y financieros derivados del producto no conforme, así como de los gastos de reparación, sustitución, control, desmontaje, etc. que deba llevar a cabo el cliente.

PLAZOS Y CONDICIONES

Gaviota Simbac garantiza los artículos por un período de 5 años desde la fecha de entrega del bien.

El plazo para informar a Gaviota Simbac de cualquier falta de conformidad del producto es de dos meses desde que el comprador tuvo conocimiento de ella.

Esta garantía se concede al comprador siempre que esté debidamente justificada mediante albarán de entrega o factura del artículo. En el caso de artículos cuya no conformidad sea detectada en el momento de abrir el embalaje, el cliente debe facilitar a Gaviota Simbac los datos identificativos de la etiqueta.

EXCLUSIONES DE LA GARANTÍA

Quedan excluidos de la garantía los defectos o problemas funcionales que presente el artículo por:

- Uso del producto para fines distintos a los destinados por el fabricante.
- No respetar las instrucciones de uso y especificaciones técnicas del artículo.
- Exceder los rangos de uso máximos (pesos, etc.) especificados para los artículos.
- Fuerza mayor (fenómenos atmosféricos, geológicos, incendios, etc.).
- Humedad o ingreso de líquidos en el interior de los artículos.
- Uso de detergentes, abrasivos, productos limpiadores y otros agentes ajenos al producto que pudieran deteriorar u oxidar el artículo.
- Cualquier reparación, modificación, enmienda o similar, no autorizados por Gaviota Simbac y que hayan sido efectuados o intentado efectuar.
- Uso malicioso o dañino, manipulación incorrecta, golpes, caídas.
- Provocados por terceros o intentos de intrusión.
- Deterioro normal del artículo (degradación, corrosión, etc.) por el uso.

La presente garantía no cubre:

- Perdidas resultado de robos u otros eventos propiedad del cliente.
- Operaciones de mantenimiento periódico del producto.

ATENCIÓN AL CLIENTE

Tfno. (+34) 965474200

Dpto. Internacional: (+34) 966968276

Condiciones de garantía válidas para los motores y sistemas de automatización comercializados por **Gaviota Simbac, S.L** a excepción de las series **GML, GUL y GMUL.**

AMBITO GENERAL

Gaviota Simbac SL, sin perjuicio de los derechos reconocidos al consumidor por el RD 1/2007 Ley General para la Defensa de los Consumidores y Usuarios y otras leyes complementarias, garantiza los productos en caso de defecto del material, defecto de fabricación o rotura siempre que se haya manipulado e instalado correctamente y de acuerdo con las instrucciones de montaje, fichas de especificaciones o documentación análoga entregada al cliente.

Gaviota Simbac no está obligada a enviar un técnico al domicilio donde esté ubicado el producto defectuoso. En caso de no conformidad del producto el consumidor debe ponerse en contacto con nuestro departamento de atención al cliente para gestionar el envío gratuito del material para su análisis a la dirección abajo indicada. Es responsabilidad del cliente devolver el material correctamente empaquetado, dado que Gaviota Simbac no se responsabiliza de los daños resultantes del transporte.

En el supuesto que la rotura o defecto no esté sujeta a garantía por cualquiera de los motivos expuestos en este certificado, los gastos de envío generados por la recogida del material deberán ser abonados por el cliente.

Gaviota Simbac no se responsabiliza de las consecuencias y/o daños directos y/o indirectos y financieros derivados del producto no conforme, así como de los gastos de reparación, sustitución, control, desmontaje, etc. que deba llevar a cabo el cliente.

PLAZOS Y CONDICIONES

Gaviota Simbac garantiza los artículos por un período de 5 años desde la fecha de entrega del bien.

El plazo para informar a Gaviota Simbac de cualquier falta de conformidad del producto es de dos meses desde que el comprador tuvo conocimiento de ella.

Esta garantía se concede al comprador siempre que esté debidamente justificada mediante albarán de entrega o factura del artículo. En el caso de artículos cuya no conformidad sea detectada en el momento de abrir el embalaje, el cliente debe facilitar a Gaviota Simbac los datos identificativos de la etiqueta.

EXCLUSIONES DE LA GARANTÍA

Quedan excluidos de la garantía los defectos o problemas funcionales que presente el artículo por:

- Uso del producto para fines distintos a los destinados por el fabricante.
- No respetar las instrucciones de uso y especificaciones técnicas del artículo.
- Exceder los rangos de uso máximos (pesos, etc.) especificados para los artículos.
- Fuerza mayor (fenómenos atmosféricos, geológicos, incendios, etc.).
- Humedad o ingreso de líquidos en el interior de los artículos.
- Uso de detergentes, abrasivos, productos limpiadores y otros agentes ajenos al producto que pudieran deteriorar u oxidar el artículo.
- Cualquier reparación, modificación, enmienda o similar, no autorizados por Gaviota Simbac y que hayan sido efectuados o intentado efectuar.
- Uso malicioso o dañino, manipulación incorrecta, golpes, caídas.
- Provocados por terceros o intentos de intrusión.
- Deterioro normal del artículo (degradación, corrosión, etc.) por el uso.

La presente garantía no cubre:

- Perdidas resultado de robos u otros eventos propiedad del cliente.
- Operaciones de mantenimiento periódico del producto.

ATENCIÓN AL CLIENTE

Tfno. (+34) 965474200

Dpto. Internacional: (+34) 966968276

ÍNDICE

ÁBACOS PRODUCTO PERSIANA
ABACOS PRODUCTO PERSIANA pág. 7

ÁBACOS PRODUCTO TOLDO
ABACOS PRODUCTO TOLDO pág. 13

GAMA SERIE Ø35
GAMA SERIE Ø35 pág. 21

GAMA SERIE Ø45
GAMA SERIE Ø45 pág. 27

GAMA SERIE Ø55
GAMA SERIE Ø55 pág. 39

GAMA SERIE Ø92
GAMA SERIE Ø92 pág. 51

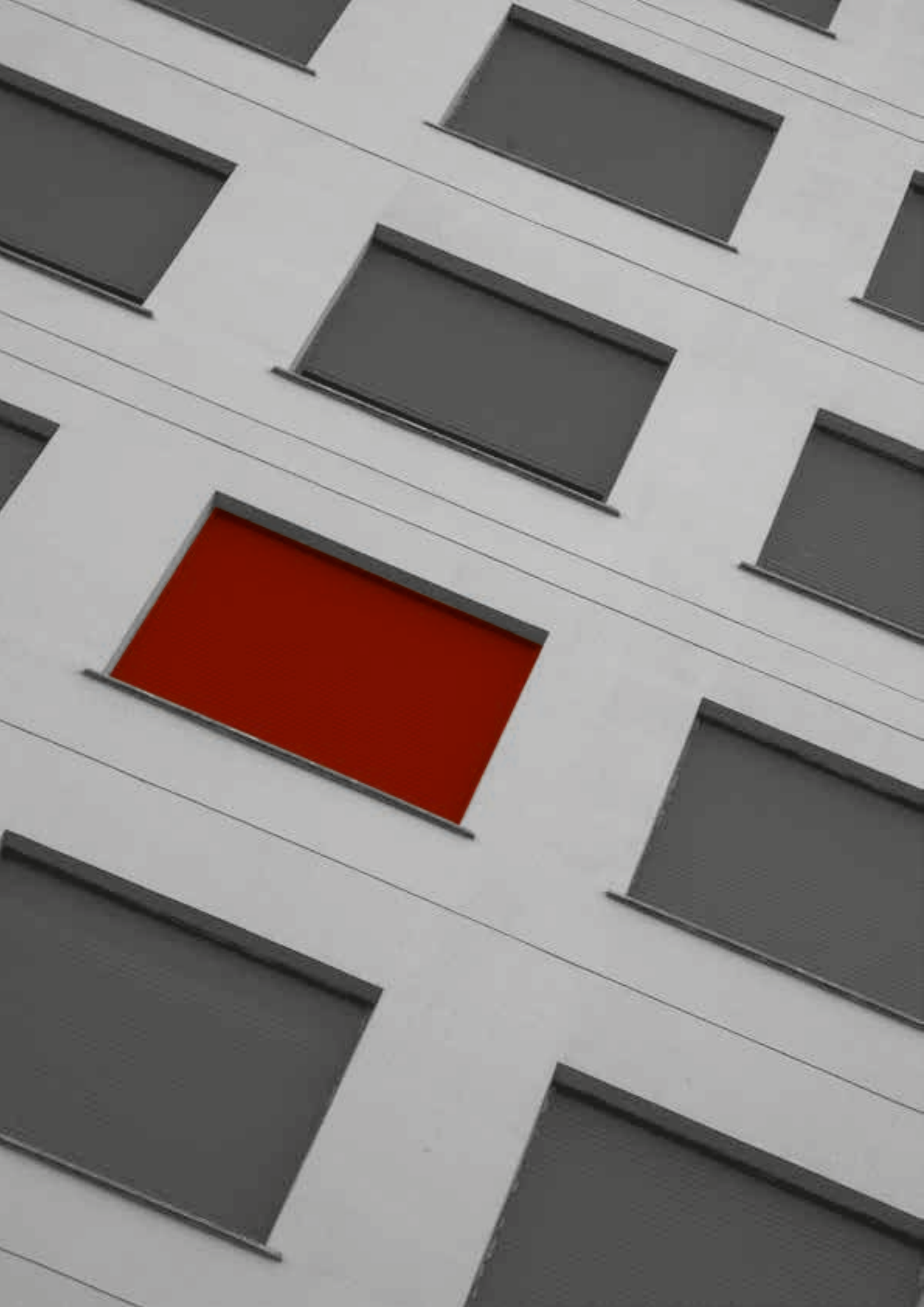
ACCESORIOS
ACCESORIOS pág. 57

AUTOMATISMOS
AUTOMATISMOS pág. 71

ACCESORIOS ELÉCTRICOS
ACCESORIOS ELÉCTRICOS pág. 81

ACCESORIOS PUERTAS ENROLLABLES
ACCESORIOS PUERTAS ENROLLABLES pág. 89

GUIA RÁPIDA
GUIA RÁPIDA pág. 101



Ábacos Producto Persiana

Ábacos Producto Persiana

E Ejemplo 1:

Para la utilización de estos ábacos es necesario conocer la superficie total de la persiana, el peso por m^2 de la lama utilizada, el espesor de la lama y el diámetro del eje de enrollamiento (la fuerza de elevación de un motor es menor a medida que aumenta el diámetro de enrollamiento).

En el cálculo de la superficie total añadir 15cm a la medida de altura, que es aproximadamente el enrollamiento de la lama dentro del cajón.

DATOS:

Peso por m^2 lama aluminio	**4 Kg.**
Altura de persiana	**1.40 mts.**
Anchura de persiana	**1.50 mts.**
Eje de enrolle	**60 Oct.**
Espesor de la lama	**14 mm.**

Cálculo de superficie

(1.40 + 0.15) x 1.50 = 2.325 m^2

Cálculo peso total de la persiana

2.325 x 4 = 9.30 Kg.

Eje 50 mm.

Altura persiana	Motor GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor GS-20 / CROSS 20 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor GS-40 / CROSS 40 GSM-40 / RADIO GSM-40		Motor GS-50 / CROSS 50 GSM-50 / RADIO GSM-50	
	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm
1,5	26 kg.	22 kg.	51 kg.	41 kg.	70 kg.	57 kg.	93 kg.	85 kg.	103 kg.	95 kg.
2,5	24 kg.	18 kg.	43 kg.	34 kg.	62 kg.	48 kg.	87 kg.	78 kg.	94 kg.	86 kg.
3,5	20 kg.	16 kg.	40 kg.	31 kg.	56 kg.	43 kg.	81 kg.	67 kg.	86 kg.	73 kg.

GB Ejemplo 1:

Para la utilización de estos ábacos es necesario conocer la superficie total de la persiana, el peso por m^2 de la lama utilizada, el espesor de la lama y el diámetro del eje de enrollamiento (la fuerza de elevación de un motor es menor a medida que aumenta el diámetro de enrollamiento).

En el cálculo de la superficie total añadir 15cm a la medida de altura, que es aproximadamente el enrollamiento de la lama dentro del cajón.

DATOS:

Peso por m^2 lama aluminio	**4 Kg.**
Altura de persiana	**1.40 mts.**
Anchura de persiana	**1.50 mts.**
Eje de enrolle	**60 Oct.**
Espesor de la lama	**14 mm.**

Cálculo de superficie

(1.40 + 0.15) x 1.50 = 2.325 m^2

Cálculo peso total de la persiana

2.325 x 4 = 9.30 Kg.

Eje 50 mm.

Altura persiana	Motor GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor GS-20 / CROSS 20 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor GS-40 / CROSS 40 GSM-40 / RADIO GSM-40		Motor GS-50 / CROSS 50 GSM-50 / RADIO GSM-50	
	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm	Hasta 10 mm	Hasta 15 mm
1,5	26 kg.	22 kg.	51 kg.	41 kg.	70 kg.	57 kg.	93 kg.	85 kg.	103 kg.	95 kg.
2,5	24 kg.	18 kg.	43 kg.	34 kg.	62 kg.	48 kg.	87 kg.	78 kg.	94 kg.	86 kg.
3,5	20 kg.	16 kg.	40 kg.	31 kg.	56 kg.	43 kg.	81 kg.	67 kg.	86 kg.	73 kg.

Ábacos de selección motor persiana **Serie 35**

Ábacos de selección motor persiana Serie 35

40

Eje • *Eje* 40 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS-10 / CROSS 10	Motor • *Motor* GS-13 / CROSS 13
1,5	23 kg.	30 kg.
2,5	20 kg.	28 kg.
3,5	18 kg.	26 kg.

Ábacos de selección motor persiana **Serie 45**

Ábacos de selección motor persiana Serie 45

50

Eje • *Eje* 50 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-20 / CROSS 20 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-40 / CROSS 40 GSM-40 / RADIO GSM-40		Motor • *Motor* GS-50 / CROSS 50 GSM-50 / RADIO GSM-50	
	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm
1,5	26 kg.	22 kg.	51 kg.	41 kg.	70 kg.	57 kg.	93 kg.	85 kg.	103 kg.	95 kg.
2,5	24 kg.	18 kg.	43 kg.	34 kg.	62 kg.	48 kg.	87 kg.	78 kg.	94 kg.	86 kg.
3,5	20 kg.	16 kg.	40 kg.	31 kg.	56 kg.	43 kg.	81 kg.	67 kg.	86 kg.	73 kg.

60

Eje • *Eje* 60 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-20 / CROSS 20 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-40 / CROSS 40 GSM-40 / RADIO GSM-40		Motor • *Motor* GS-50 / CROSS 50 GSM-50 / RADIO GSM-50	
	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm
1,5	25 kg.	20 kg.	48 kg.	39 kg.	67 kg.	55 kg.	89 kg.	77 kg.	100 kg.	93 kg.
2,5	22 kg.	17 kg.	41 kg.	33 kg.	60 kg.	47 kg.	82 kg.	70 kg.	92 kg.	84 kg.
3,5	19 kg.	15 kg.	37 kg.	30 kg.	54 kg.	42 kg.	76 kg.	59 kg.	84 kg.	71 kg.

70 80

Eje • *Eje* 70/80 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-20 / CROSS 20 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30		Motor • *Motor* GS-40 / CROSS 40 GSM-40 / RADIO GSM-40		Motor • *Motor* GS-50 / CROSS 50 GSM-50 / RADIO GSM-50	
	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm	Hasta • *Hasta* 10 mm	Hasta • *Hasta* 15 mm
1,5		14 kg.		31 kg.		46 kg.		63 kg.		80 kg.
2,5		13 kg.		28 kg.		43 kg.		57 kg.		74 kg.
3,5		11 kg.		24 kg.		39 kg.		52 kg.		66 kg.

Ábacos de selección motor persiana **Serie 55**

Ábacos de selección motor persiana Serie 55

70 80

Eje • *Eje* 70/80 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS-80 / CROSS 80 GSM-80 / RADIO GSM-80	Motor • *Motor* GS-100 / CROSS 100 GSM-100 / RADIO GSM-100	Motor • *Motor* GS-120 / CROSS 120 GSM-120 / RADIO GSM-120
1,5	101 kg.	131 kg.	155 kg.
2,5	90 kg.	110 kg.	135 kg.
3,5	75 kg.	95 kg.	120 kg.

100

Eje • *Eje* 100 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS-80 / CROSS 80 GSM-80 / RADIO GSM-80	Motor • *Motor* GS-100 / CROSS 100 GSM-100 RADIO GSM-100	Motor • *Motor* GS-120 / CROSS 120 GSM-120 RADIO GSM-120
1,5	75 kg.	101 kg.	123 kg.
2,5	65 kg.	91 kg.	110 kg.
3,5	55 kg.	75 kg.	94 kg.

Ábacos de selección motor persiana **Serie 92**

Ábacos de selección motor persiana Serie 92

100

Eje • *Eje* 100 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS 230 / GSM-230	Motor • *Motor* GS 300 / GSM-300
2,5	220 kg.	360 kg.
3,5	190 kg.	320 kg.
5,0	155 kg.	270 kg.

130

Eje • *Eje* 130 mm.

Altura persiana *Altura persiana*	Motor • *Motor* GS 230 / GSM-230	Motor • *Motor* GS 300 / GSM-300
2,5	180 kg.	300 kg.
3,5	155 kg.	275 kg.
5,0	120 kg.	240 kg.

Ábacos Producto Toldo

Ábacos Producto Toldo

E Ejemplo 1: Toldo de punto recto

Para la utilización de estos ábacos es necesario conocer la línea del toldo y la salida. Si el toldo de punto recto llevara brazos de tensión. deberíamos tambíen tener en cuenta el número de brazos.

DATOS:

Linea toldo	**5.00 mts.**
Salida brazo	**1.50 mts.**

ÁBACO DE SELECCIÓN DE TOLDO DE PUNTO RECTO
Salida hasta 2.00 mts. Eje de enrollamiento 50,60 y 70 mm.

Eje 50/60/70 mm.

Salida	Linea														
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
1,0	GS-10 / CROSS 10 / GSM-30 / RADIO GSM-30						GS-20 / CROSS 20 / GSM-30 / RADIO GSM-30								
1,5	GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30					GS-20 / CROSS 20 / GSM-30 / RADIO GSM-30						GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30			
2,0	GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30				GS-20 / CROSS 20 / GSM-30 / RADIO GSM-30					GS-30 / CROSS 30 / GSM-30 / RADIO GSM-30					

E Ejemplo 2: Toldo de brazo invisible.

Para la utilización de estos ábacos es necesario conocer la línea del toldo, la salida, el eje de enrollamiento y el número de brazos.

ÁBACO DE SELECCIÓN DE TOLDO DE BRAZO INVISIBLE
Salida hasta 4.00 mts. Eje de enrollamiento 70 mm.

DATOS:

Linea toldo	**5.00 mts.**
Salida brazo	**2.50 mts.**
Eje enrollamiento	**70**
Número brazos	**2**

MOTORES • *GEARS*: GS / CROSS / GSM / RADIO GSM

Eje 70 mm.

Salida	Linea					
	3	4	5	6	7	8
	Nº de Brazos					
	2			3		
1.5	30Nm			40Nm		
1.75	30Nm			40Nm		
2	30Nm			40Nm		
2.25	30Nm			50Nm		
2.5	40Nm			50Nm		
2.75	40Nm			50Nm		
3	40Nm			50Nm		
3.25	40Nm					
3.5	40Nm					
4	40Nm					

GB Ejemplo 1: Toldo de punto recto

Para la utilización de estos ábacos es necesario conocer la línea del toldo y la salida. Si el toldo de punto recto llevara brazos de tensión. deberíamos tambíen tener en cuenta el número de brazos.

DATOS:

Linea toldo	**5.00 mts.**
Salida brazo	**1.50 mts.**

ÁBACO DE SELECCIÓN DE TOLDO DE PUNTO RECTO
Salida hasta 2.00 mts. Eje de enrollamiento 50,60 y 70 mm.

Eje 50/60/70 mm.

Salida	Linea														
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
1,0	GS-10 / CROSS 10 / GSM-30 / RADIO GSM-30						GS-20 / CROSS 20 / GSM-30 / RADIO GSM-30								
1,5	GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30					GS-20 / CROSS 20 / GSM-30 / RADIO GSM-30						GS-30 / CROSS 30 GSM-30 / RADIO GSM-30			
2,0	GS-10 / CROSS 10 GSM-30 / RADIO GSM-30				GS-20 / CROSS 20 / GSM-30 / RADIO GSM-30					GS-30 / CROSS 30 / GSM-30 / RADIO GSM-30					

GB Ejemplo 2: Toldo de brazo invisible.

Para la utilización de estos ábacos es necesario conocer la línea del toldo, la salida, el eje de enrollamiento y el número de brazos.

ÁBACO DE SELECCIÓN DE TOLDO DE BRAZO INVISIBLE
Salida hasta 4.00 mts. Eje de enrollamiento 70 mm.

DATOS:

Linea toldo	**5.00 mts.**
Salida brazo	**2.50 mts.**
Eje enrollamiento	**70**
Número brazos	**2**

MOTORES • *GEARS*: GS / CROSS / GSM / RADIO GSM

Eje 70 mm.

Salida	Linea					
	3	4	5	6	7	8
	Nº de Brazos					
	2			3		
1.5	30Nm			40Nm		
1.75	30Nm			40Nm		
2	30Nm			40Nm		
2.25	30Nm			50Nm		
2.5	40Nm			50Nm		
2.75	40Nm			50Nm		
3	40Nm			50Nm		
3.25	40Nm					
3.5	40Nm					
4	40Nm					

Ábaco de selección motor toldo Punto Recto, sin tensión

Ábaco de selección motor toldo Punto Recto, sin tensión

60
70

Eje • *Eje* 60/70 mm.

Salida *Salida*	Linea • *Linea*														
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
1,0	GS 10 / CROSS 10 / GSM 30 / RADIO GSM 30						GS 20 / CROSS 20 / GSM 30 / RADIO GSM 30								
1,5	GS 10 / CROSS 10 GSM 30 / RADIO GSM 30				GS 20 / CROSS 20 / GSM 30 / RADIO GSM 30							GS 30 / CROSS 30 GSM 30 / RADIO GSM 30			
2,0	GS 10 / CROSS 10 GSM 30 / RADIO GSM 30				GS 20 / CROSS 20 / GSM 30 / RADIO GSM 30					GS 30 / CROSS 30 / GSM 30 / RADIO GSM 30					

Ábaco de selección motor toldo Punto Recto, con tensión

Ábaco de selección motor toldo Punto Recto, con tensión

60
70

Eje • *Eje* 60/70 mm.

Salida *Salida*	Linea • *Linea*														
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
	Nº de Brazos • *Nº de Brazos*														
	2			3			4			5			6		
1,0	GS 10 / CROSS 10 GSM 30 / RADIO GSM 30			GS 20 / CROSS 20 / GSM 30 / RADIO GSM 30						GS 30 / CROSS 30 / GSM 30 / RADIO GSM 30					
1,5	GS 10 / CROSS 10 GSM 30 / RADIO GSM 30			GS 20 / CROSS 20 / GSM 30 / RADIO GSM 30						GS 30 / CROSS 30 / GSM 30 / RADIO GSM 30					
2,0	GS 10 / CROSS 10 GSM 30 / RADIO GSM 30			GS 20 / CROSS 20 / GSM 30 / RADIO GSM 30						GS 30 / CROSS 30 / GSM 30 / RADIO GSM 30					

Ábaco de selección motor toldo de Cofre de Punto Recto, con tensión

Ábaco de selección motor toldo de Cofre de Punto Recto, con tensión

60
70

MOTOR • *GEAR*: CROSS BOX

Eje • *Eje* 60/70 mm.

Salida *Salida*	Linea • *Linea*														
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
	Nº de Brazos • *Nº de Brazos*														
	2			3			4			5			6		
1,0	20Nm			20Nm			20Nm			30Nm					
1,5	20Nm			20Nm			20Nm			30Nm					
2,0	20Nm			20Nm			20Nm			30Nm					

Ábaco de selección motor toldo Brazo Invisible

Ábaco de selección motor toldo Brazo Invisible

70

MOTORES • *GEARS*: GS / CROSS / GSM / RADIO GSM

Eje • *Eje* 70 mm.

Salida *Salida*	Linea					
	3	4	5	6	7	8
	Nº de Brazos • *Nº de Brazos*					
	2			3		
1.5	30Nm			40Nm		
1.75	30Nm			40Nm		
2	30Nm			40Nm		
2.25	30Nm			50Nm		
2.5	40Nm			50Nm		
2.75	40Nm			50Nm		
3	40Nm			50Nm		
3.25	40Nm					
3.5	40Nm					
4	50Nm					

78

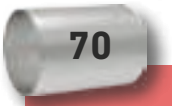
MOTORES • *GEARS*: GS / CROSS / GSM / RADIO GSM

Eje • *Eje* 78 mm.

Salida *Salida*	Linea • *Linea*											
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
	Nº de Brazos • *Nº de Brazos*											
	2			3			4			5		
1.5	40Nm			50Nm			80Nm			100Nm		
1.75	40Nm			50Nm			80Nm			100Nm		
2	40Nm			50Nm			80Nm			100Nm		
2.25	50Nm			80Nm			100Nm			120Nm		
2.5	50Nm			80Nm			100Nm			120Nm		
2.75	50Nm			80Nm			100Nm			120Nm		
3	50Nm			80Nm			100Nm			120Nm		
3.25	50Nm			80Nm			100Nm			120Nm		
3.5	50Nm			80Nm			100Nm			120Nm		
4	80Nm			80Nm			120Nm			120Nm		

Ábaco de selección motor toldo de Cofre de Brazo Invisible

Ábaco de selección motor toldo de Cofre de Brazo Invisible



MOTOR • *GEAR*: CROSS BOX

Eje • *Eje* 70 mm.

Salida *Salida*	Linea • *Linea*					
	3	4	5	6	7	8
	Nº de Brazos • *Nº de Brazos*					
	2			3		
1.5	30Nm			40Nm		
1.75	30Nm			40Nm		
2	30Nm			40Nm		
2.25	30Nm			50Nm		
2.5	40Nm			50Nm		
2.75	40Nm			50Nm		
3	40Nm			50Nm		
3.25	40Nm					
3.5	40Nm					
4	50Nm					

MOTOR • *GEAR*: CROSS BOX

Eje • *Eje* 78 mm.

Salida *Salida*	Linea • *Linea*					
	3	4	5	6	7	8
	Nº de Brazos • *Nº de Brazos*					
	2			3		
1.5	40Nm			50Nm		
1.75	40Nm			50Nm		
2	40Nm			50Nm		
2.25	50Nm			80Nm		
2.5	50Nm			80Nm		
2.75	50Nm			80Nm		
3	50Nm			80Nm		
3.25	50Nm			80Nm		
3.5	80Nm			100Nm		
4	80Nm			100Nm		

gaviota

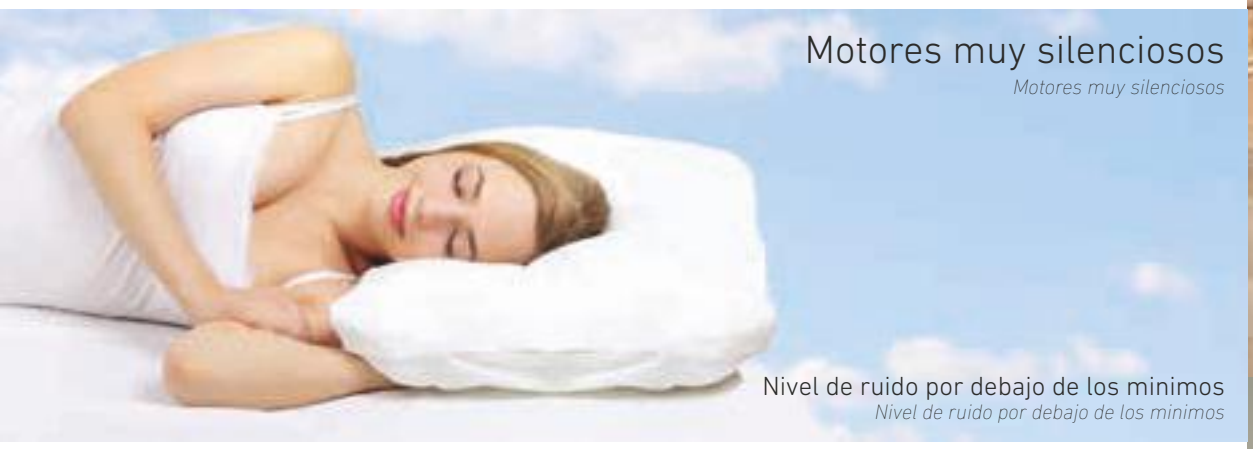
toldos y persianas inteligentes

Gama Serie Ø35

Gama Serie Ø35

Regulación de los finales de carrera
Regulación de los finales de carrera

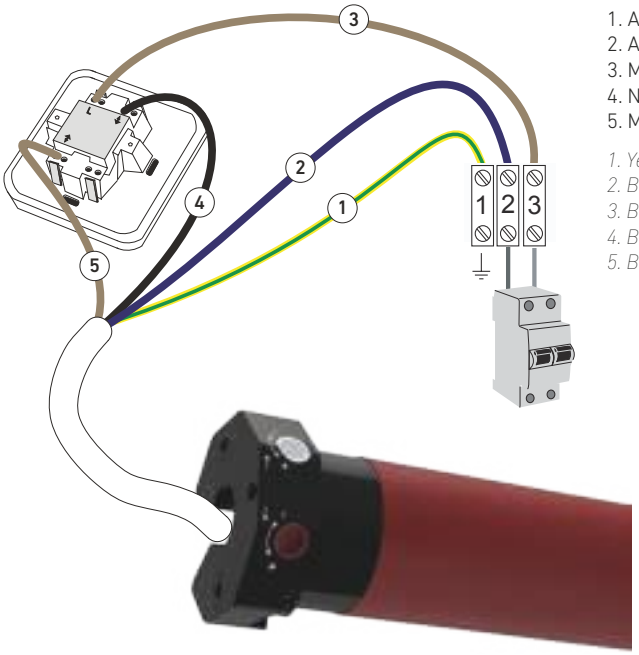
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo



Motores muy silenciosos
Motores muy silenciosos

Nivel de ruido por debajo de los minimos
Nivel de ruido por debajo de los minimos

Esquema de conexionado
Esquema de conexionado



1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores GS Ø35 *Motores GS Ø35*	MOTOR GS-6/28 *MOTOR GS-6/28*	MOTOR GS-10/17 *MOTOR GS-10/17*	MOTOR GS-13/14 *MOTOR GS-13/14*
Código • *Código*	60050129	60050130	60050131
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	6	10	13
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	28	17	14
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	121	121
Potencia (W) • *Potencia (W)*	121	121	121
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.53	0.53	0.53
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) • *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas • *Número max. de vueltas*	30	30	30
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	470	470	470

Manejo integro desde el emisor

Manejo integro desde el emisor

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar corriente

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar corriente

Posición intermedia ideal

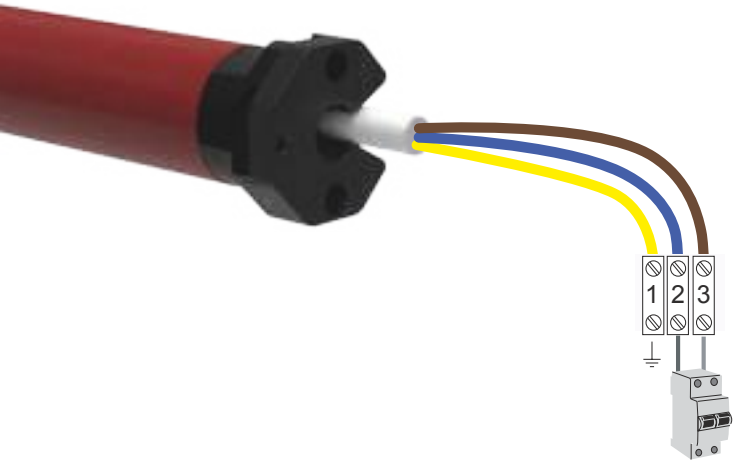
Posición intermedia ideal

Posibilidad de programar una posición intermadia ideal

Posibilidad de programar una posición intermadia ideal

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase

1. Yellow – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

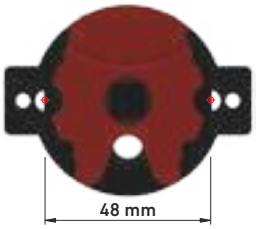
Motores CROSS Ø35 *Motores CROSS Ø35*	MOTOR CROSS-6/28 *MOTOR CROSS-6/28*	MOTOR CROSS-10/17 *MOTOR CROSS-10/17*	MOTOR CROSS-13/14 *MOTOR CROSS-13/14*
Código • *Código*	60050146	60050147	60050148
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	6	10	13
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	28	17	14
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	121	121	121
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.53	0.53	0.53
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) • *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas • *Número max. de vueltas*	∞	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	580	580	580

Gama Serie Ø45

Gama Serie Ø45

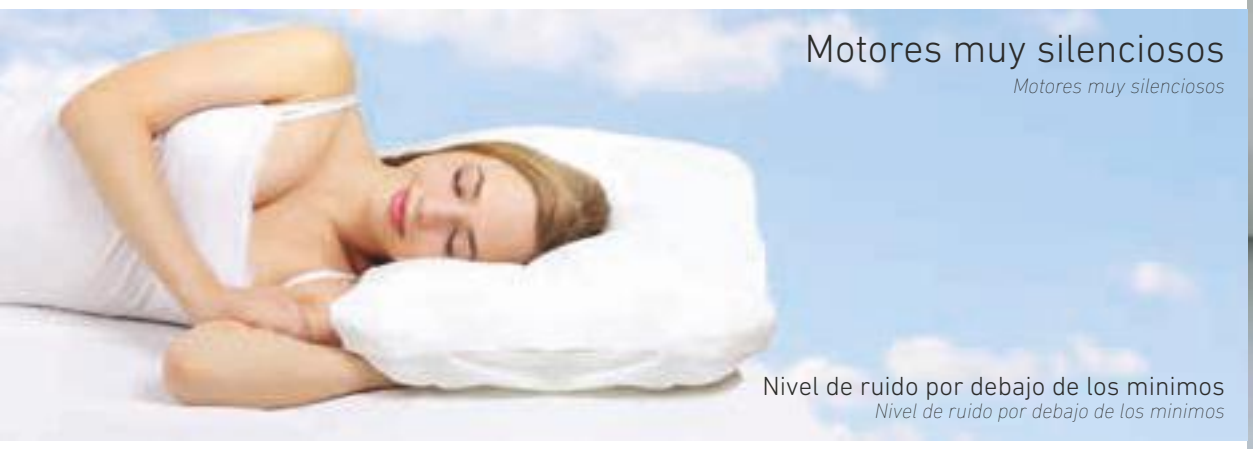
Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo



Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo



Motores muy silenciosos

Motores muy silenciosos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

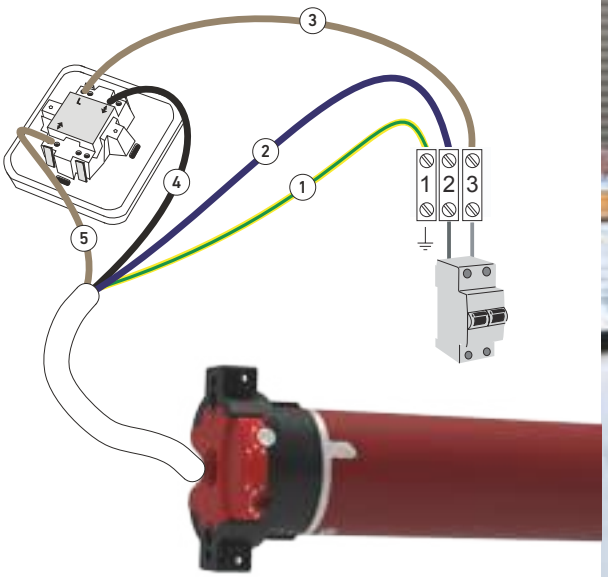
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado

1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down



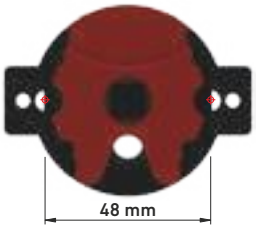
Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores GS Ø45 - 230 Vac. *Motores GS Ø45 - 230 Vac.*	MOTOR *MOTOR* GS-10/15	MOTOR *MOTOR* GS-10/15 CORTO *CORTO*	MOTOR *MOTOR* GS-20/15	MOTOR *MOTOR* GS-20/26 RÁPIDO *RAPIDO*	MOTOR *MOTOR* GS-30/15	MOTOR *MOTOR* GS-40/15	MOTOR *MOTOR* GS-50/12
Código • *Código*	60050132	60050133	60050134	60050167	60050135	60050136	60050137
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	10	10	20	20	30	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	15	15	26	15	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	112	122	145	170	191	198	205
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.49	0.53	0.64	0.75	0.83	0.86	0.89
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4	4	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	16	22	45	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	470	360	470	540	540	540	540

Motores GS Ø45 - 120 Vac. *Motores GS Ø45 - 120 Vac.*	MOTOR GS-20/19 *MOTOR GS-20/19*	MOTOR GS-40/13 *MOTOR GS-40/13*	MOTOR GS-50/13 *MOTOR GS-50/13*
Código • *Código*	60050170	60050171	60050172
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	20	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	19	13	13
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	162	166	235
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.54	1.38	2.2
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) • *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas • *Número max. de vueltas*	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	540	540	540

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

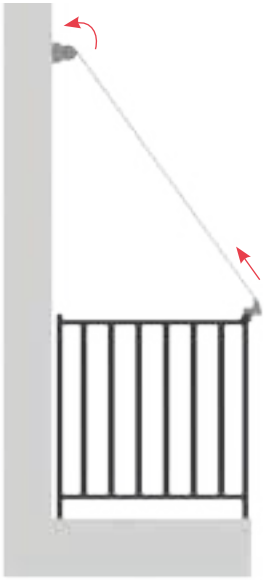


Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Bloqueo sin avería

Bloqueo sin avería



Manejo integro desde el emisor

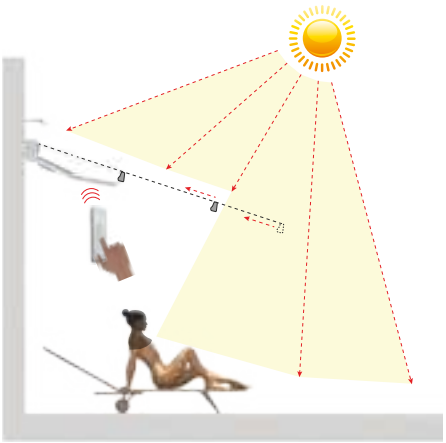
Manejo integro desde el emisor

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

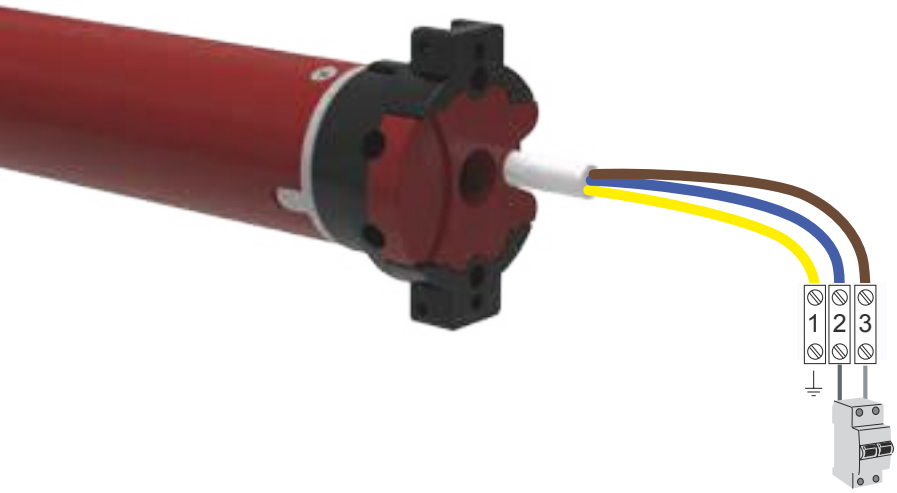
Posición intermedia ideal

Posición intermedia ideal



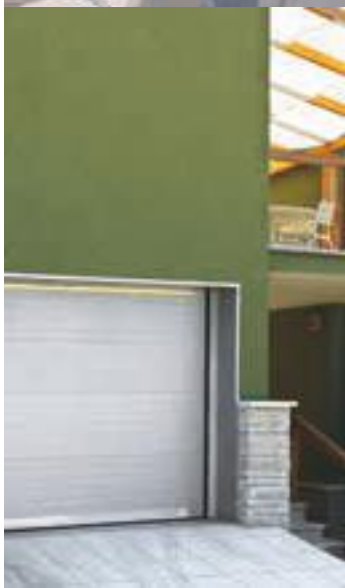
Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase

1. Yellow – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase



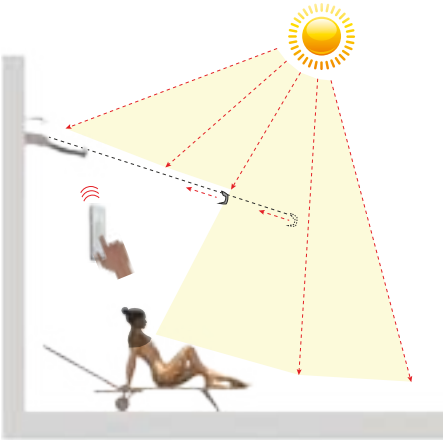
Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores CROSS Ø45 - 230 Vac. *Motores CROSS Ø45 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS 10/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS 20/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS 20/26 RÁPIDO • *RÁPIDO*	MOTOR • *MOTOR* CROSS 30/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS 40/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS 50/12
Código • *Código*	60050149	60050150	60050168	60050151	60050152	60050153
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	10	20	20	30	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	15	26	15	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	112	161	205	200	228	228
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.49	0.7	0.9	0.87	0.99	0.99
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞	∞	∞	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	610	660	660	660	660	660

Motores CROSS Ø45 - 230 Vac. *Motores CROSS Ø45 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS 30/13	MOTOR • *MOTOR* CROSS 40/13	MOTOR • *MOTOR* CROSS 50/13
Código • *Código*	60050175	60050176	60050177
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	30	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	13	13	13
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	152	166	235
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.51	1.48	2.2
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	660	660	660

Posición intermedia ideal

Posición intermedia ideal



Posibilidad de programar la posición intermedia idónea

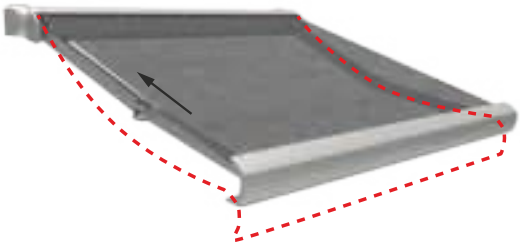
Posibilidad de programar la posición intermedia idónea

Auto tensado

Auto tensado

Cada 50 ciclos automáticamente cierre el cofre para rectificar el tensado

Cada 50 ciclos automáticamente cierre el cofre para rectificar el tensado

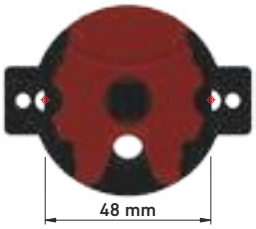


En cada apertura realiza un pequeño retroceso para asegurar el tensado de la lona

En cada apertura realiza un pequeño retroceso para asegurar el tensado de la lona

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo



Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Manejo integro desde el emisor

Manejo integro desde el emisor

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado

1. Amarillo - Tierra	*1. Yellow – Ground*
2. Azul - Neutro	*2. Blue – Neutral*
3. Marrón - Fase	*3. Brown – Phase*

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores CROSS BOX Ø45 - 230 Vac. *Motores CROSS BOX Ø45 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 20/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 30/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 40/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 50/12
Código • *Código*	60050163	60050164	60050165	60050166
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	20	30	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	15	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	161	200	228	228
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.69	0.87	0.99	0.99
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	610	660	660	660

Motores CROSS BOX Ø45 - 120 Vac. *Motores CROSS BOX Ø45 - 120 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 40/13	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 50/12
Código • *Código*	60050178	60050179
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	13	13
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	166	235
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.48	2.2
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	660	660

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Posibilidad de manejo mediante manivela

Posibilidad de manejo mediante manivela

Motores muy silenciosos

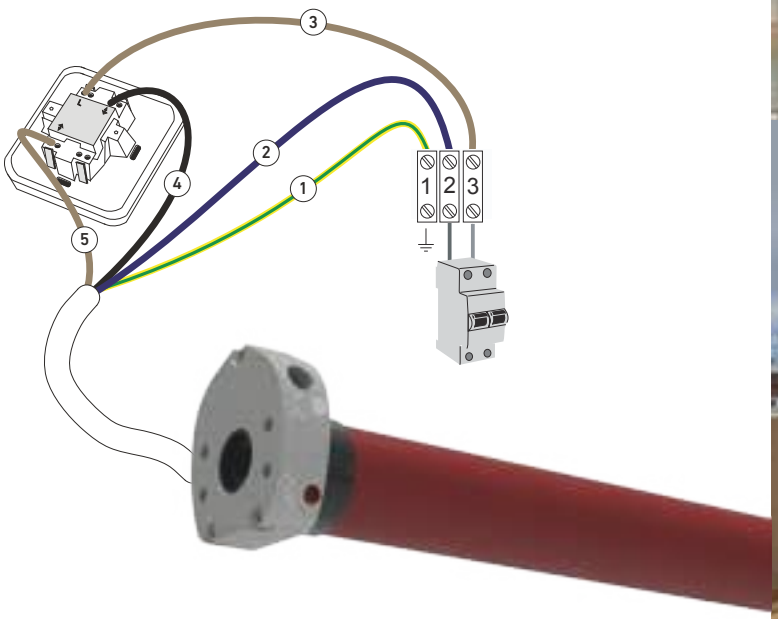
Motores muy silenciosos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores GSM Ø45 - **230 Vac.** *Motores GSM Ø45 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GSM 30/15	MOTOR • *MOTOR* GSM 40/15	MOTOR • *MOTOR* GSM 50/12
Código • *Código*	60050141	60050169	60050142
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	30	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	191	198	205
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.83	0.86	0.89
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	610	610	610

Motores GSM Ø45 - **120 Vac.** *Motores GSM Ø45 - 120 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GSM 30/15	MOTOR • *MOTOR* GSM 50/12
Código • *Código*	60050173	60050174
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	30	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	152	235
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.51	2.2
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	610	610

Manejo desde el emisor

Manejo desde el emisor

Maniobras de subida y bajada desde el emisor

Maniobras de subida y bajada desde el emisor

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

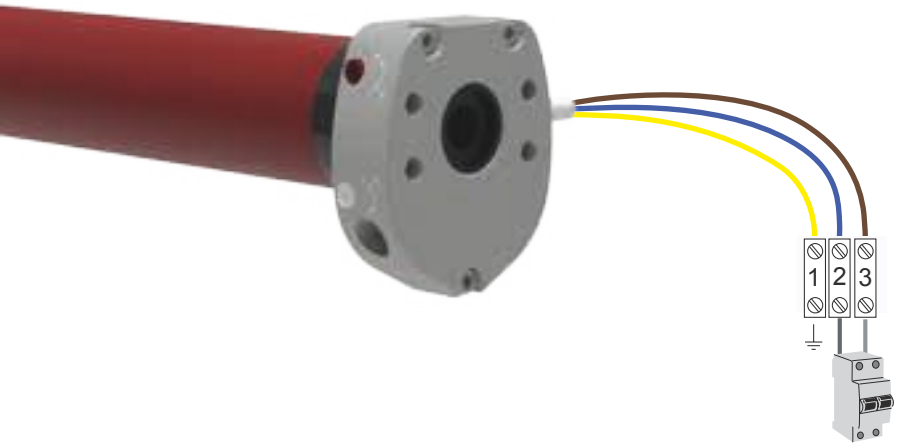
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Posibilidad de manejo mediante manivela

Posibilidad de manejo mediante manivela

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase

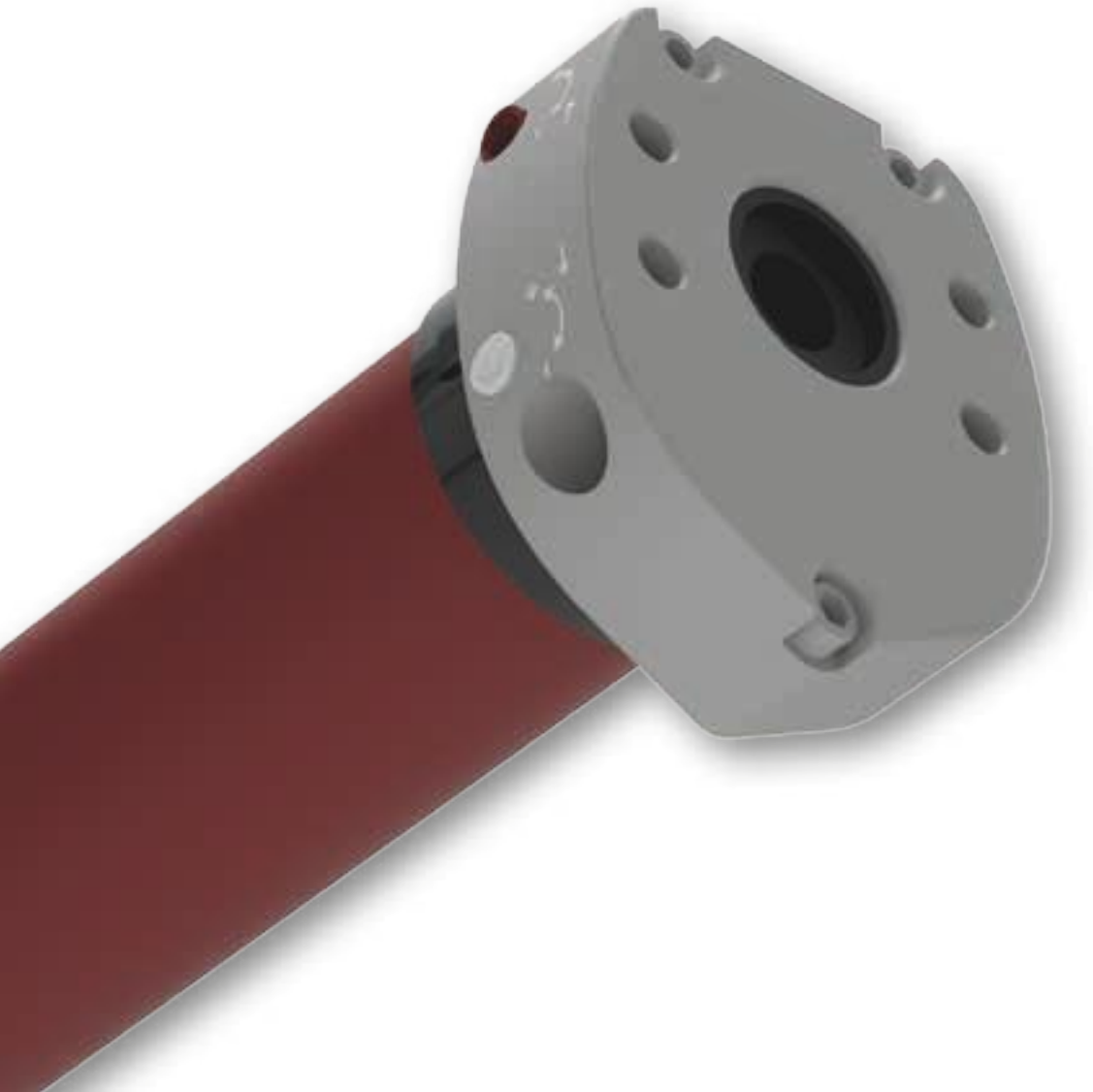
1. Yellow – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores RADIO GSM Ø45 - 230 Vac. *Motores RADIO GSM Ø45 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* RADIO GSM 30/15	MOTOR • *MOTOR* RADIO GSM 40/15	MOTOR • *MOTOR* RADIO GSM 50/12
Código • *Código*	60050158	60050157	60050159
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	30	40	50
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	191	198	205
Consumo (A) • *Consumo (A)*	0.83	0.86	0.89
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	775	775	775

Gama Serie Ø55

Gama Serie Ø55

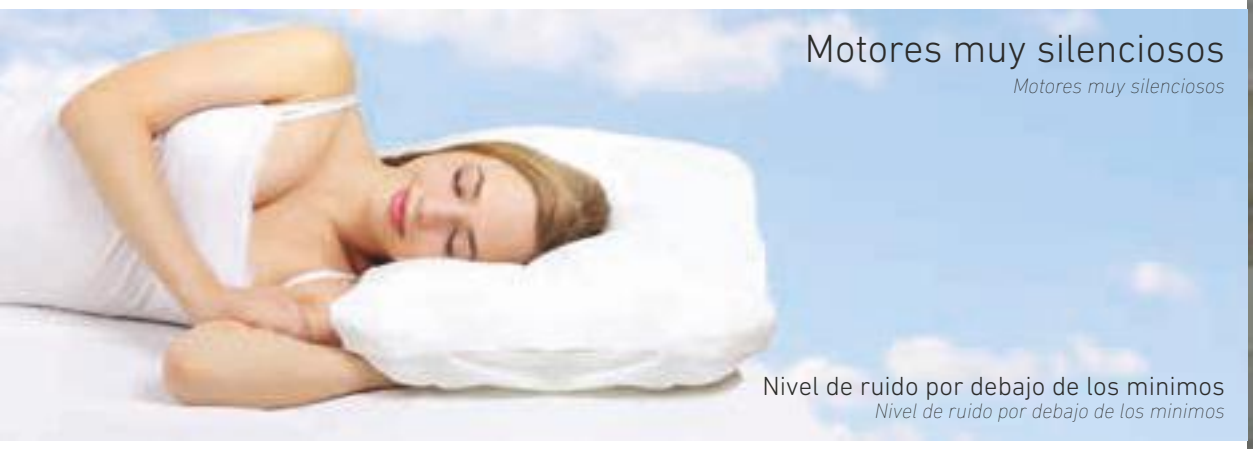


Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo



Motores muy silenciosos

Motores muy silenciosos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

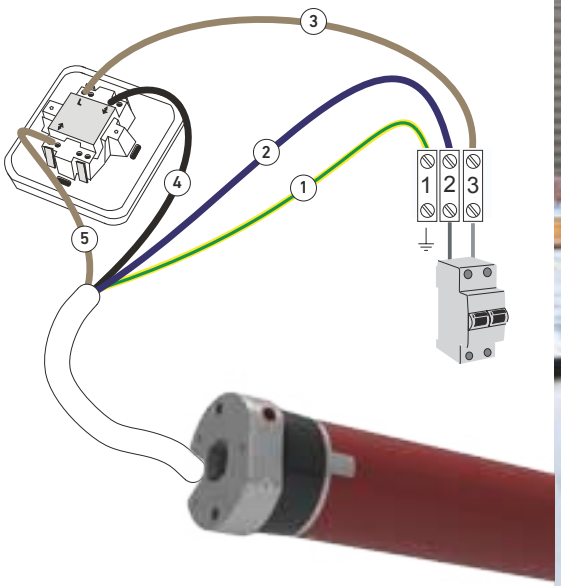
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado

1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

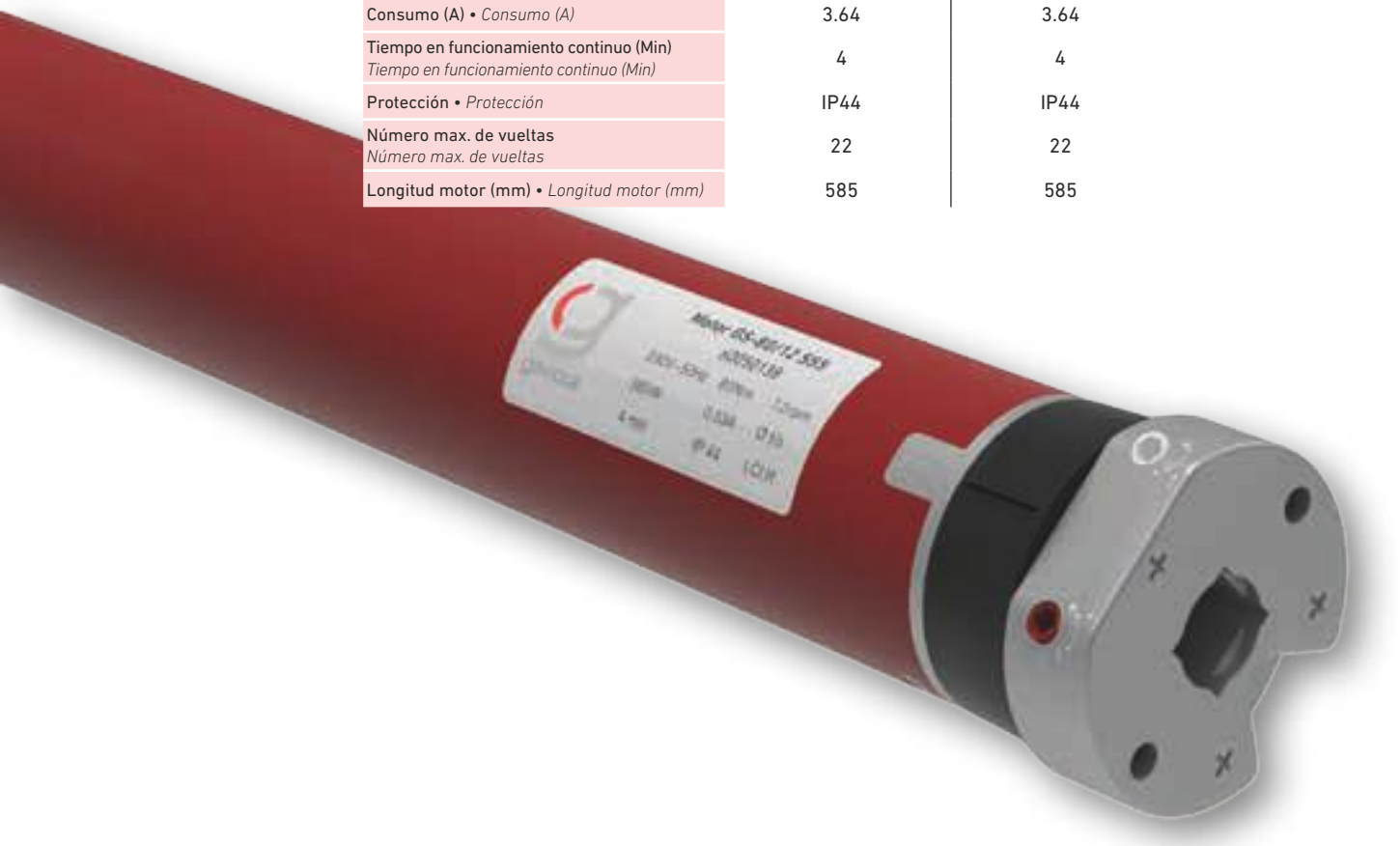
1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down



Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

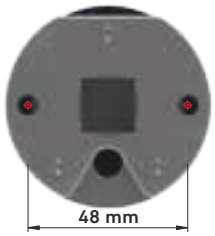
Motores GS Ø55 - 230 Vac. *Motores GS Ø55 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GS 80/12	MOTOR • *MOTOR* GS 100/10	MOTOR • *MOTOR* GS 120/7
Código • *Código*	60050138	60050139	60050140
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100	120
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	10	7
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	385	393	393
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.65	1.68	1.68
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	585	585	610

Motores GS Ø55 - 120 Vac. *Motores GS Ø55 - 120 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GS 80/15	MOTOR • *MOTOR* GS 100/12
Código • *Código*	60050182	60050183
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	428	428
Consumo (A) • *Consumo (A)*	3.64	3.64
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	585	585



Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo



Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

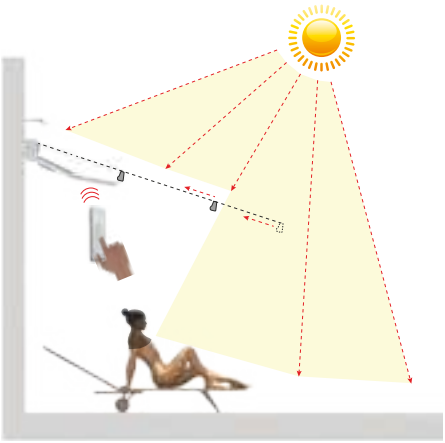
Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Manejo integro desde el emisor

Manejo integro desde el emisor

Posición intermedia ideal

Posición intermedia ideal



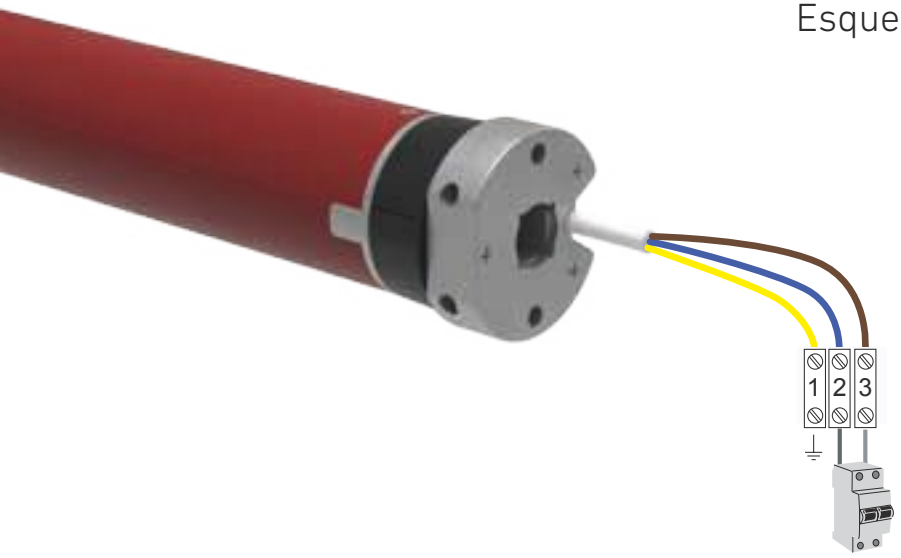
Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Persiana grande

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase

1. Yellow – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase

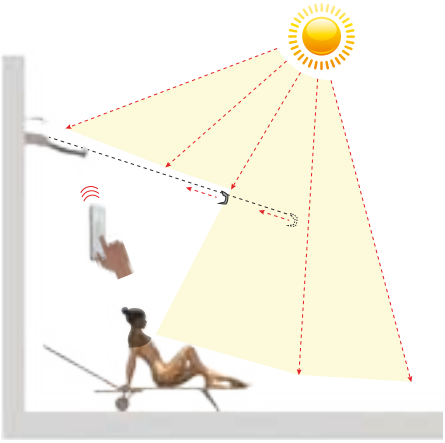
Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores CROSS Ø55 - 230 Vac. *Motores CROSS Ø55 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS 80/12	MOTOR • *MOTOR* CROSS 100/10	MOTOR • *MOTOR* CROSS 120/7
Código • *Código*	60050154	60050155	60050156
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100	120
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	10	7
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	385	393	393
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.65	1.68	1.68
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*			

Motores CROSS Ø55 - 120 Vac. *Motores CROSS Ø55 - 120 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS 80/15	MOTOR • *MOTOR* CROSS 100/12
Código • *Código*	60050184	60050185
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	428	428
Consumo (A) • *Consumo (A)*	3.64	3.64
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*		

Posición intermedia ideal

Posición intermedia ideal



Posibilidad de programar la posición intermedia idónea

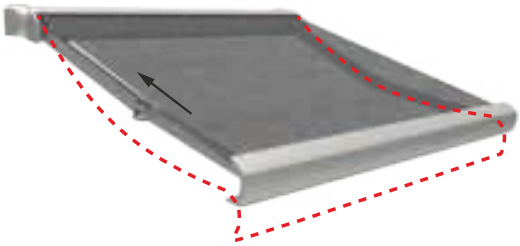
Posibilidad de programar la posición intermedia idónea

Auto tensado

Auto tensado

Cada 50 ciclos automáticamente cierre el cofre para rectificar el tensado

Cada 50 ciclos automáticamente cierre el cofre para rectificar el tensado

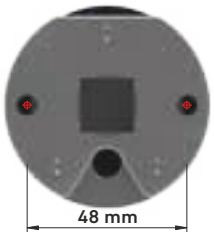


En cada apertura realiza un pequeño retroceso para asegurar el tensado de la lona

En cada apertura realiza un pequeño retroceso para asegurar el tensado de la lona

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Sujeción directa en cualquier sistema de toldo



Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Distancia entre centros de los tornillos de sujeción: 48 mm. esto nos permite la sujeción directa en cualquier sistema de toldo

Manejo integro desde el emisor

Manejo integro desde el emisor

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Borrado final de carrera desde el emisor sin quitar la corriente

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado

1. Amarillo - Tierra	*1. Yellow – Ground*
2. Azul - Neutro	*2. Blue – Neutral*
3. Marrón - Fase	*3. Brown – Phase*

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores CROSS BOX Ø55 - 230 Vac. *Motores CROSS BOX Ø55 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 80/12	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 100/10	MOTOR • *MOTOR* CROSS BOX 120/7
Código • *Código*	60050186	60050187	60050188
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100	120
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	10	7
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	385	393	393
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.65	1.68	1.68
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	∞	∞	∞
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*			

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Posibilidad de manejo mediante manivela

Posibilidad de manejo mediante manivela

Motores muy silenciosos

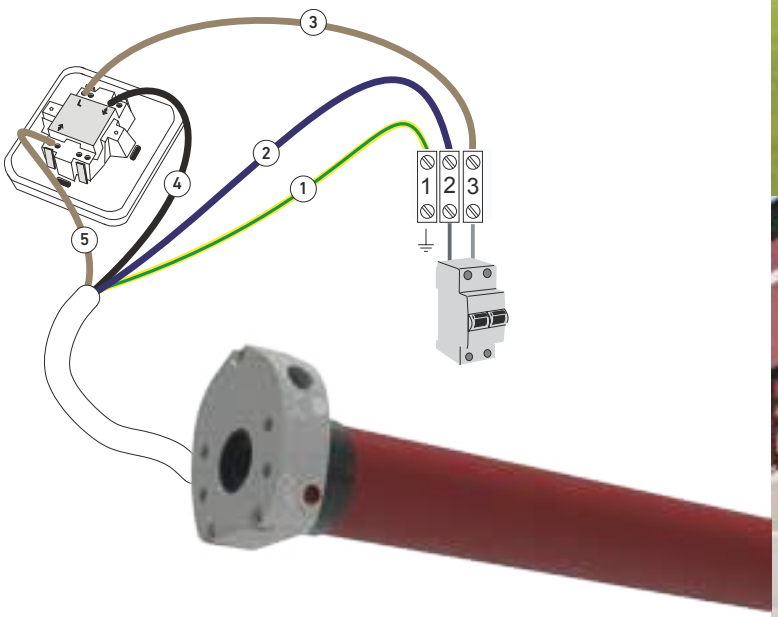
Motores muy silenciosos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



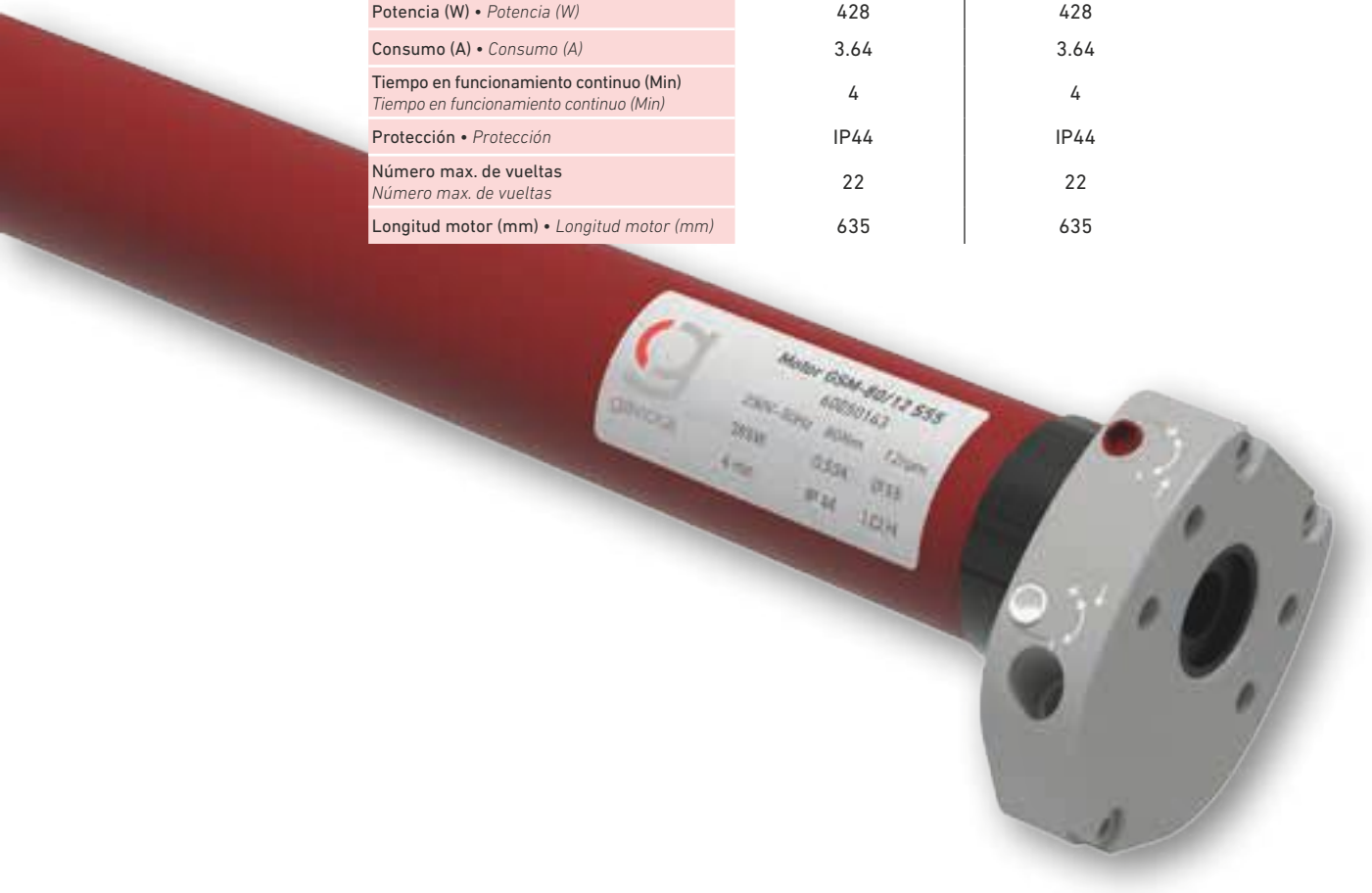
1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores GSM Ø55 - 230 Vac. *Motores GSM Ø55 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GSM 80/12	MOTOR • *MOTOR* GSM 100/10	MOTOR • *MOTOR* GSM 120/7
Código • *Código*	60050143	60050144	60050145
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100	120
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	10	7
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	385	393	393
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.65	1.68	1.68
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	635	635	650

Motores GSM Ø55 - 120 Vac. *Motores GSM Ø55 - 120 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GSM 80/15	MOTOR • *MOTOR* GSM 100/12
Código • *Código*	60050180	60050181
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	15	12
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	120/60	120/60
Potencia (W) • *Potencia (W)*	428	428
Consumo (A) • *Consumo (A)*	3.64	3.64
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	635	635



Manejo desde el emisor

Manejo integro el emisor

Maniobras de subida y bajada desde el emisor

Maniobras de subida y bajada desde el emisor

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

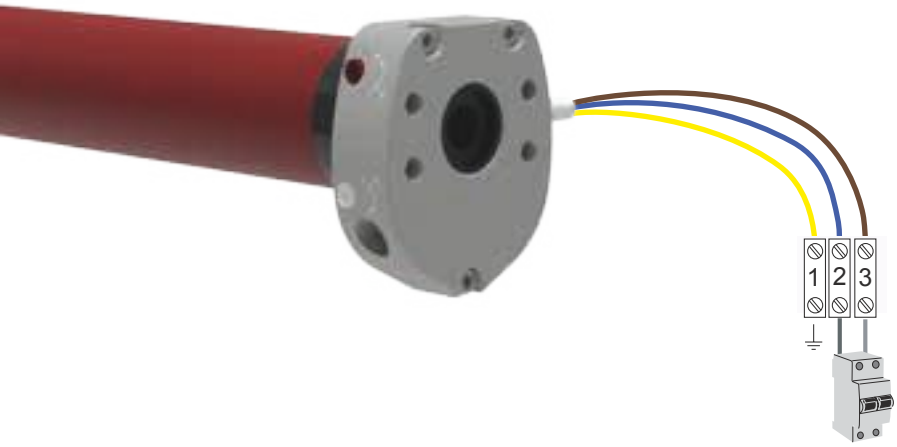
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Posibilidad de manejo mediante manivela

Posibilidad de manejo mediante manivela

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase

1. Yellow – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase

Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores RADIO GSM Ø55 - 230 Vac. *Motores RADIO GSM Ø55 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* RADIO GSM 80/12	MOTOR • *MOTOR* RADIO GSM 100/10	MOTOR • *MOTOR* RADIO GSM 120/7
Código • *Código*	60050160	60050161	60050162
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	80	100	120
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	10	7
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	385	393	393
Consumo (A) • *Consumo (A)*	1.65	1.68	1.68
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	22	22	22
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	815	815	835

Gama Serie Ø92

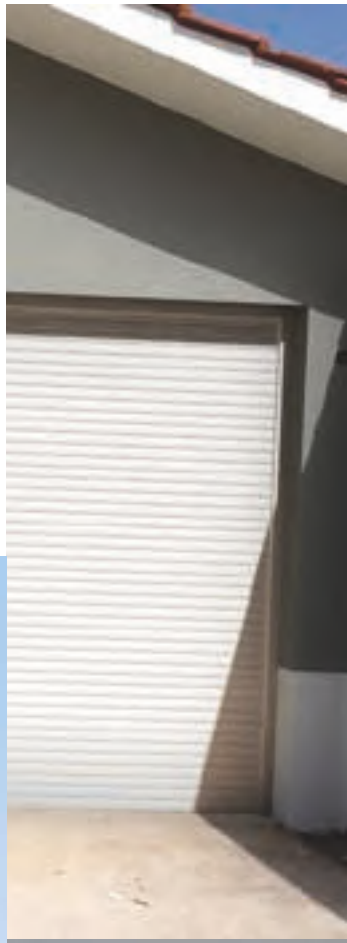
Gama Serie Ø92

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo



Motores muy silenciosos

Motores muy silenciosos

Nivel de ruido por debajo de los minimos

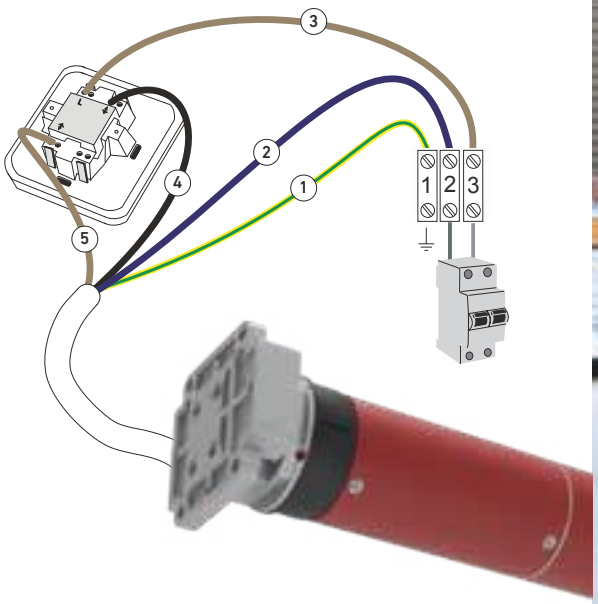
Nivel de ruido por debajo de los minimos

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado

1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down



Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

Motores GS Ø92 - 230 Vac. *Motores GS Ø92 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GS 230/12	MOTOR • *MOTOR* GS 300/9
Código • *Código*	60050085	60050086
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	230	300
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	9
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	602	661
Consumo (A) • *Consumo (A)*	2.75	2.96
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	30	30
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	581	606

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera

Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

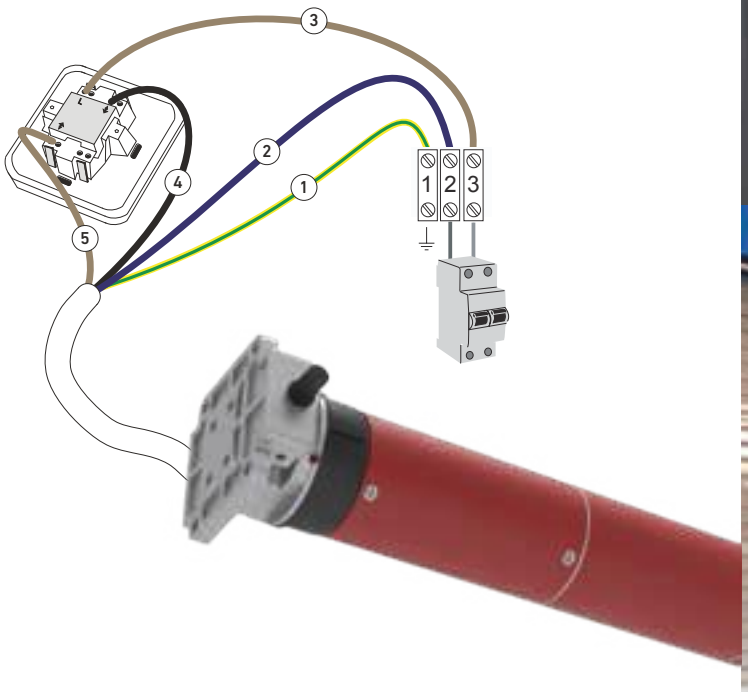
Regulación de los finales de carrera facil e intuitivo

Posibilidad de manejo mediante manivela

Posibilidad de manejo mediante manivela

Esquema de conexionado

Esquema de conexionado



1. Amarillo_Verde - Tierra
2. Azul - Neutro
3. Marrón - Fase
4. Negro - Subida o Bajada
5. Marrón - Subida o Bajada

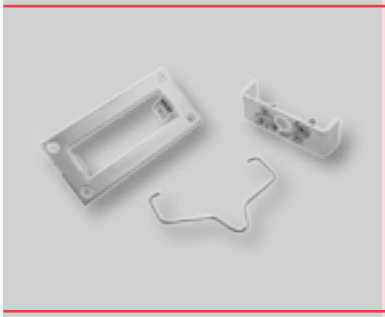
1. Yellow_Green – Ground
2. Blue – Neutral
3. Brown – Phase
4. Black – Up or Down
5. Brown – Up or Down

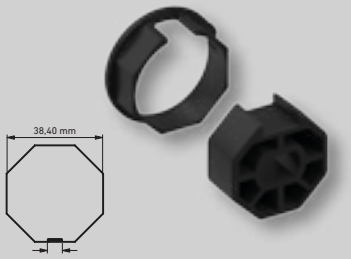
Datelles Técnicos
Datelles Técnicos

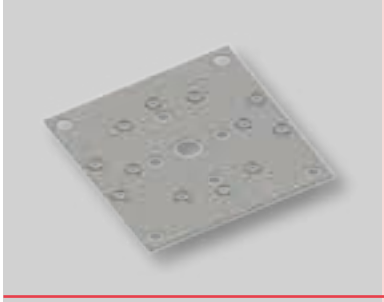
Motores GSM Ø92 - 230 Vac. *Motores GSM Ø92 - 230 Vac.*	MOTOR • *MOTOR* GSM 230/12	MOTOR • *MOTOR* GSM 300/9
Código • *Código*	60050087	60050088
Par motor (Nm) • *Par motor (Nm)*	230	300
Velocidad (RPM) • *Velocidad (RPM)*	12	9
Alimentación (V)/(Hz) • *Alimentación (V)/(Hz)*	230/50	230/50
Potencia (W) • *Potencia (W)*	602	661
Consumo (A) • *Consumo (A)*	2.75	2.96
Tiempo en funcionamiento continuo (Min) *Tiempo en funcionamiento continuo (Min)*	4	4
Protección • *Protección*	IP44	IP44
Número max. de vueltas *Número max. de vueltas*	30	30
Longitud motor (mm) • *Longitud motor (mm)*	581	606

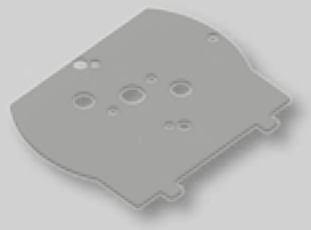
Accesorios

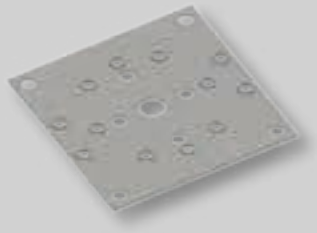
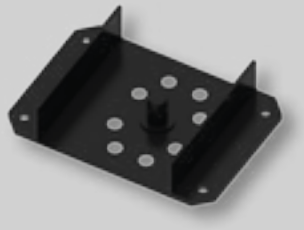
Accesorios

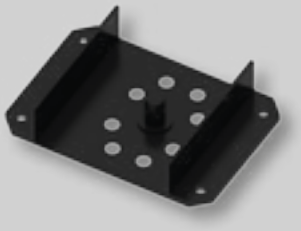
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte NEW obra Serie 35 *Soporte NEW obra Serie 35*	60080076
	Soporte NEW plano metálico Serie 35 y 45 *Soporte NEW plano metálico Serie 35 y 45*	60080083

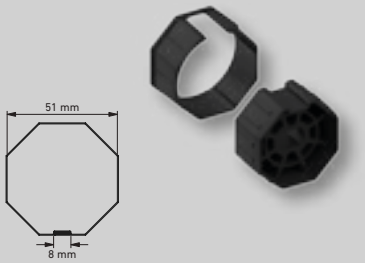
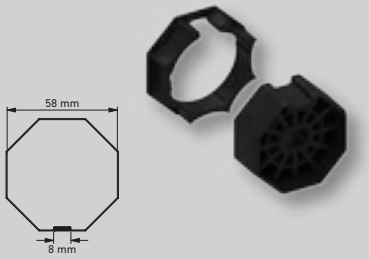
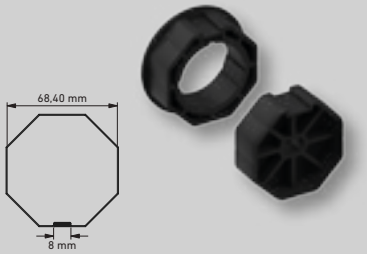
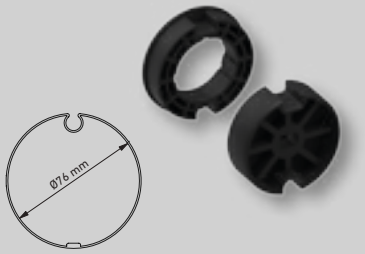
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Juego de coronas para eje 40 redondo Serie 35 *Juego de coronas para eje 40 redondo Serie 35*	60070057
	Juego de coronas para eje 40 octogonal Serie 35 *Juego de coronas para eje 40 octogonal Serie 35*	60070058

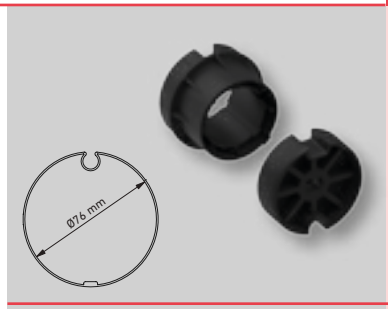
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte NEW obra y toldo Serie 45 *Soporte NEW obra y toldo Serie 45*	60080081
	Soporte NEW plano metálico Series 35 y 45 *Soporte NEW plano metálico Series 35 y 45*	60080083
	Soporte motor Universal sin tornillos Serie 45 *Soporte motor Universal sin tornillos Serie 45*	60080075
	Soporte NEW motor Universal con tornillos Serie 45 *Soporte NEW motor Universal con tornillos Serie 45*	60080082
	Placa soporte 100x100 roscada para motor *Placa soporte 100x100 roscada para motor*	70060059
	Soporte NEW GS y GSM Serie 45 y 55 *Soporte NEW GS y GSM Serie 45 y 55*	60080086

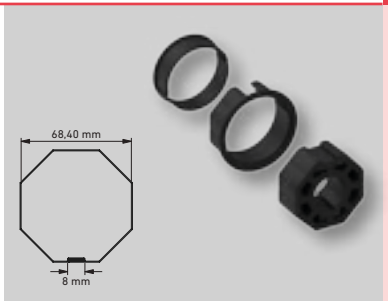
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte NEW metálico motor para testero ABS 137 con tornillos *Soporte NEW metálico motor para testero ABS 137 con tornillos*	60080084
	Soporte NEW metálico motor para testero ABS 165 con tornillos *Soporte NEW metálico motor para testero ABS 165 con tornillos*	60080085

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte NEW obra y toldo Serie 55 *Soporte NEW obra y toldo Serie 55*	60080079
	Placa soporte 100x100 roscada para motor *Placa soporte 100x100 roscada para motor*	70060059
	Soporte NEW GS y GSM Serie 45 y 55 *Soporte NEW GS y GSM Serie 45 y 55*	60080086

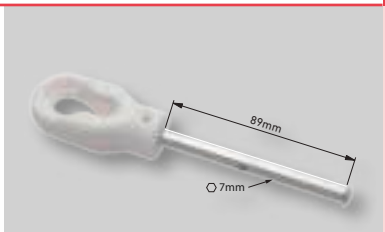
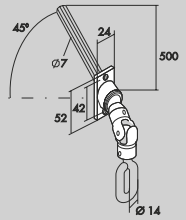
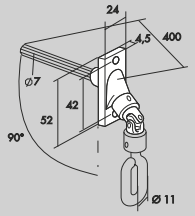
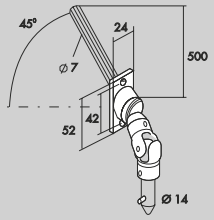
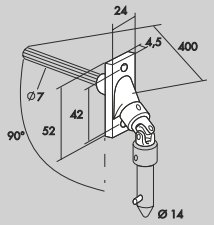
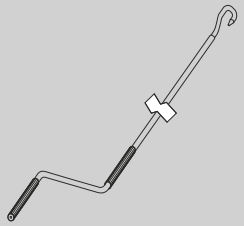
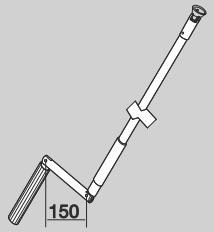
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte NEW obra y toldo mando manual Serie 45 *Soporte NEW obra y toldo mando manual Serie 45*	60080077
	Soporte NEW obra y toldo mando manual Serie 55 *Soporte NEW obra y toldo mando manual Serie 55*	60080078
	Soporte NEW para compacto mando manual Serie 45 y 55 *Soporte NEW para compacto mando manual Serie 45 y 55*	60080080
	Soporte NEW GS y GSM Serie 45 y 55 *Soporte NEW GS y GSM Serie 45 y 55*	60080086

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Juego de coronas para eje 50 redondo Serie 45 *Juego de coronas para eje 50 redondo Serie 45*	****
	Juego de coronas para eje 50 octogonal Serie 45 *Juego de coronas para eje 50 octogonal Serie 45*	60070067
	Juego de coronas para eje 60 octogonal Serie 45 *Juego de coronas para eje 60 octogonal Serie 45*	60070068
	Juego de coronas para eje 70 octogonal Serie 45 *Juego de coronas para eje 70 octogonal Serie 45*	60070062
	Juego de coronas para eje 70 ojiva Serie 45 *Juego de coronas para eje 70 ojiva Serie 45*	60070059
	Juego de coronas para eje 78 ojiva Serie 45 *Juego de coronas para eje 78 ojiva Serie 45*	60070060

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Juego de coronas para eje 78 ojiva Cofre Ares Serie 45 *Juego de coronas para eje 78 ojiva Cofre Ares Serie 45*	60070061

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Juego de coronas para eje 70 octogonal Serie 55 *Juego de coronas para eje 70 octogonal Serie 55*	60070063
	Juego de coronas para eje 78 ojiva Serie 55 *Juego de coronas para eje 78 ojiva Serie 55*	60070064
	Juego de coronas para eje 85 ojiva Serie 55 *Juego de coronas para eje 85 ojiva Serie 55*	60070065
	Juego de coronas para eje 100 redondo Serie 55 *Juego de coronas para eje 100 redondo Serie 55*	60070066

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Tirante Bloqueo 40 Oct. 3 Elementos, Lama 9. *Tirante Bloqueo 40 Oct. 3 Elementos, Lama 9.*	70070159
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 9. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 9.*	70070160
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 9. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 9.*	70070161
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 14.*	70070162
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 14.*	70070163
	Tirante Bloqueo 70 Oct. 3 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 70 Oct. 3 Elementos, Lama 14.*	70070164
	Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 1 Elemento (25). *Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 1 Elemento (25).*	70070090
	Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 1 Elemento (200). *Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 1 Elemento (200).*	70070091
	Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 2 Elemento (25). *Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 2 Elemento (25).*	70070094
	Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 2 Elemento (200). *Tirante Bloqueo CLINQUANT 60 Oct. 2 Elemento (200).*	70070095
	Tirante Bloqueo 40 Oct. 3 Elementos, Lama 9. *Tirante Bloqueo 40 Oct. 3 Elementos, Lama 9.*	60070030
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 9. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 9.*	60070031
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 9. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 9.*	60070032
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 3 Elementos, Lama 14.*	60070033
	Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 60 Oct. 4 Elementos, Lama 14.*	60070034
	Tirante Bloqueo 70 Oct. 3 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 70 Oct. 3 Elementos, Lama 14.*	60070035
	Tirante Bloqueo 70 Oct. 4 Elementos, Lama 14. *Tirante Bloqueo 70 Oct. 4 Elementos, Lama 14.*	60070036

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Varilla con cancamo para motor GSM - Radio GSM. Longitud 89mm *Varilla con cancamo para motor GSM - Radio GSM. Longitud 89mm*	60080087
	Snodo 45º con cáncamo para salida en Cajón de Persiana. *Snodo 45º con cáncamo para salida en Cajón de Persiana.*	70100411
	Snodo 90º con cáncamo para salida en Cajón de Persiana. *Snodo 90º con cáncamo para salida en Cajón de Persiana.*	70100414
	Snodo 45º con péndulo para salida en Cajón de Persiana. *Snodo 45º con péndulo para salida en Cajón de Persiana.*	70100410
	Snodo 90º con péndulo para salida en Cajón de Persiana. *Snodo 90º con péndulo para salida en Cajón de Persiana.*	70100413
	Manivela lacada blanco a 1,50 mts. para accionamiento de varilla o snodo con cáncamo. *Manivela lacada blanco a 1,50 mts. para accionamiento de varilla o snodo con cáncamo.*	80090010
	Manivela lacada blanco a 1,50 mts. con campana para accionamiento de snodo con péndulo. *Manivela lacada blanco a 1,50 mts. con campana para accionamiento de snodo con péndulo.*	70100036

gaviota

toldos y persianas inteligentes

Automatismos

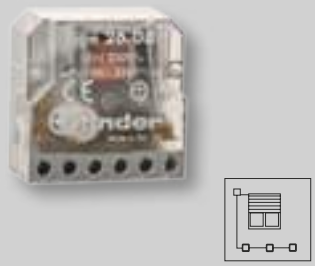
Automatismos

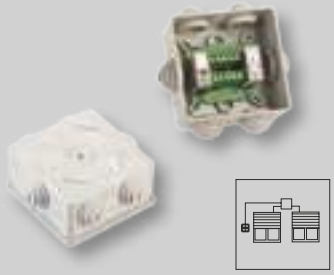
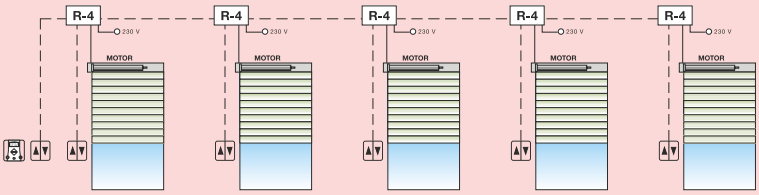
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Emisor 1 canal CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Emisor 1 canal CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	60090136
	Emisor 15 canales CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Emisor 15 canales CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	60090137
	Emisor 1 canal pared CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Emisor 1 canal pared CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	60090138
	Emisor 15 canales pared CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Emisor 15 canales pared CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	60090139
	Reloj programador pared CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Reloj programador pared CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	60090140
	Emisor llavero CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Emisor llavero CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	****

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Central Sol-Viento CROSS Alimentación 230 V / 50 Hz Frecuencia radio 433,90 Mhz Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM *Central Sol-Viento CROSS* *Alimentación 230 V / 50 Hz* *Frecuencia radio 433,90 Mhz* *Compatible con motares CROSS, CROSS BOX y Radio GSM*	60090141
	Receptor externo CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz *Receptor externo CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz*	****
	Receptor testero CROSS Frecuencia radio 433,90 Mhz *Receptor testero CROSS* *Frecuencia radio 433,90 Mhz*	****

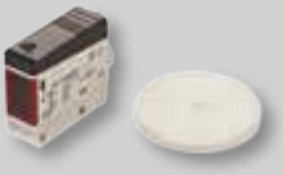
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Receptor testero Alimentación 230 V / 50 Hz. • Salida relés 2 A Frecuencia radio 433.92 Mhz. • Dimensiones 110 x 35 x 24 mm *Receptor testero* *Alimentación 230 V / 50 Hz. • Salida relés 2 A* *Frecuencia radio 433.92 Mhz.* *Dimensiones 110 x 35 x 24 mm* Emisores compatibles • *Emisores compatibles* 60090096 Emisor 2 canales COSMOS • *Emisor 2 canales COSMOS* 60090097 Emisor 4 canales COSMOS • *Emisor 4 canales COSMOS* 60090111 Emisor 20 canales • *Emisor 20 canales* 60090114 Emisor plano C3 • *Emisor plano C3*	60090115
	Receptor testero Alimentación 120 V / 60 Hz. Salida relés 2 A Frecuencia radio 433.92 Mhz. • Dimensiones 110 x 35 x 24 mm *Receptor testero* *Alimentación 120 V / 60 Hz. • Salida relés 2 A* *Frecuencia radio 433.92 Mhz. • Dimensiones 110 x 35 x 24 mm*	60090126
	Central puerta CT-21 COSMOS Alimentación 230 V / 50 Hz. • Salida relés 5 A Frecuencia radio 433.92 Mhz. • Dimensiones 148 x 105 x 57 mm *Central puerta CT-21 COSMOS* *Alimentación 230 V / 50 Hz.* *Salida relés 5 A* *Frecuencia radio 433.92 Mhz.* *Dimensiones 148 x 105 x 57 mm* Emisores compatibles • *Emisores compatibles* 60090096 Emisor 2 canales COSMOS • *Emisor 2 canales COSMOS* 60090097 Emisor 4 canales COSMOS • *Emisor 4 canales COSMOS* 60090111 Emisor 20 canales • *Emisor 20 canales* 60090114 Emisor plano C3 • *Emisor plano C3*	60090098
	Emisor 2 canales COSMOS *Emisor 2 canales COSMOS*	60090096
	Emisor 4 canales COSMOS *Emisor 4 canales COSMOS*	60090097
	Emisor 20 canales *Emisor 20 canales*	60090111
	Emisor plano C3 *Emisor plano C3*	60090114

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Receptor Radio AT-500 Alimentación 120 V / 60 Hz. Salida relés 10 A Frecuencia radio 433.92 Mhz. *Receptor Radio AT-500* *Receptor Radio AT-500* *Alimentación 120 V / 60 Hz.* *Salida relés 10 A* *Frecuencia radio 433.92 Mhz.* Emisores compatibles • *Emisores compatibles* 60090002 Emisor 1 canal ELITE • *Emisor 1 canal ELITE* 60090003 Emisor 2 canales ELITE • *Emisor 2 canales ELITE* 60090004 Emisor 3 canales ELITE • *Emisor 3 canales ELITE* 60090042 Emisor pared • *Emisor pared* 60090060 Emisor 6 canales ELITE • *Emisor 6 canales ELITE*	60090076
	Emisor 1 canal ELITE Compatible para motor GMR, AT-500, Central Viento_Radio ELITE y receptor MINI FREE. Alimentación Pila 12 V - 23 A *Emisor 1 canal ELITE* *Compatible para motor GMR, AT-500, Central Viento_Radio ELITE y receptor MINI FREE.* *Alimentación Pila 12 V - 23 A*	60090002
	Emisor 2 canales ELITE Compatible para motor GMR, AT-500, Central Viento_Radio ELITE y receptor MINI FREE. Alimentación Pila 12 V - 23 A *Emisor 2 canales ELITE* *Compatible para motor GMR, AT-500, Central Viento_Radio ELITE y receptor MINI FREE.* *Alimentación Pila 12 V - 23 A*	60090003
	Emisor 3 canales ELITE Compatible para motor GMR, AT-500, Central Viento_Radio ELITE y receptor MINI FREE. Alimentación Pila 12 V - 23 A *Emisor 3 canales ELITE* *Compatible para motor GMR, AT-500, Central Viento_Radio ELITE y receptor MINI FREE.* *Alimentación Pila 12 V - 23 A*	60090004
	Emisor de pared Compatible para el motor GMR, AT-500, Central Viento-Radio ELITE y receptor MINI FREE. Alimentación Pila 12 V - 23 A *Emisor de pared* *Compatible para el motor GMR, AT-500, Central Viento-Radio ELITE y receptor MINI FREE.* *Alimentación Pila 12 V - 23 A*	60090042
	Soporte emisor pared *Soporte emisor pared*	60090052

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Emisor 6 canales. Compatible para el motor GMR, AT-500, Central Viento-Radio ELITE y receptor MINI FREE. Alimentaciín pila 12V - 23A. *Emisor 6 canales.* *Compatible para el motor GMR, AT-500, Central Viento-Radio ELITE y receptor MINI FREE. Alimentaciín pila 12V - 23A.*	60090060
	Central TANDEM *Central TANDEM*	60090135
	Emisor 1 canal OMEGA Compatible para receptor MINI FREE y Central Sol-Viento-Radio OMEGA. Alimentación Pila 12 V - 23 A *Emisor 1 canal OMEGA* *Compatible para receptor MINI FREE y Central Sol-Viento-Radio OMEGA. Alimentación Pila 12 V - 23 A*	60090090
	Emisor 6 canal OMEGA. Compatible para receptor MINI FREE y Central Sol-Viento-Radio OMEGA. Alimentación Pila 12 V - 23 A *Emisor 6 canal OMEGA* *Compatible para receptor MINI FREE y Central Sol-Viento-Radio OMEGA. Alimentación Pila 12 V - 23 A*	60090091
	Cable copia emisores OMEGA. Permite realizar una copia de otro emisor similar sin tener que codificar en la receptora. Compatible con emisores OMEGA. *Cable copia emisores OMEGA.* *Permite realizar una copia de otro emisor similar sin tener que codificar en la receptora. Compatible con emisores OMEGA.*	60090094
	Telerruptor. Permite el accionamiento de un motor desde varios puntos de mando mediante pulsadores. Alimentacón 230V - 50Hz. *Telerruptor.* *Permite el accionamiento de un motor desde varios puntos de mando mediante pulsadores. Alimentacón 230V - 50Hz.*	60090011

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Reloj programador ELITE AT-311. Automatismo de progración horaria. Nos permite una orden de subida o bajada repetitiva al día, o diferenciada todos los días de la semana. Programación de extrema sencillez, incorpora forma de progración aleatoria que nos crea en la vivienda impresión de casa ocupada en caso de ausencia. Alimentación 230 V - 50 Hz. Salida relés 5 A. *Reloj programador ELITE AT-311.* *Automatismo de progración horaria. Nos permite una orden de subida o bajada repetitiva al día, o diferenciada todos los días de la semana. Programación de extrema sencillez, incorpora forma de progración aleatoria que nos crea en la vivienda impresión de casa ocupada en caso de ausencia.* *Alimentación 230 V - 50 Hz. Salida relés 5 A.*	60090012
	Reloj programador ELITE AT-312. Automatismo de progración horaria. Indicado como mando general en centralizaciones tipo BUS. Modo de funcionamiento y programación idéntica al modelo AT-311. Alimentación 230 V - 50 Hz. Salida relés 5 A. *Reloj programador ELITE AT-312.* *Automatismo de progración horaria. Indicado como mando general en centralizaciones tipo BUS. Modo de funcionamiento y programación idéntica al modelo AT-311. Alimentación 230 V - 50 Hz. Salida relés 5 A.*	60090013
	Módulo de ampliación 2 motores AT-316. Unidad de control para 2 motores con función de mando individual y general. Permite la unión entre módulos. Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés 5A. *Módulo de ampliación 2 motores AT-316.* *Unidad de control para 2 motores con función de mando individual y general. Permite la unión entre módulos. Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés 5A.*	60090017
	Tarjeta BUS R-4. Las tarjetas R-4 son puntos de mando individual de los operadores. Las órdenes se efectúan por impulsos breves desde el emisor. Para efectuar subida o bajada es suficiente un impulso de un segundo. Los modulos se unen entre si por una línea BUS, quedando centralizada una instalación. La línea BUS esta compuesta de 3 conductores en baja tensión 8-12 V. Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés motor 10A. Salida BUS 8-12V. *Tarjeta BUS R-4.* *Las tarjetas R-4 son puntos de mando individual de los operadores. Las órdenes se efectúan por impulsos breves desde el emisor. Para efectuar subida o bajada es suficiente un impulso de un segundo. Los modulos se unen entre si por una línea BUS, quedando centralizada una instalación. La línea BUS esta compuesta de 3 conductores en baja tensión 8-12 V.* *Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés motor 10A. Salida BUS 8-12V.* 	60090029

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Central viento-radio ELITE *Central viento-radio ELITE*	60090078
	Central sol y viento ELITE. La Central Sol-Viento ELITE nos permite en función de la intensidad del sol y la velocidad del viento, manajer el toldo automáticamente. Dispone de 2 modos de funcionamiento, manual y automático por pulsación breve. La recogida del toldo por viento predomina sobre los 2 sistemas, garantizando la seguridad del toldo en todo momento. Disponen según programación, de una maniobra que nos proporciona un pequeño retroceso, con la consiguiente tensión de la lona del toldo y tiempo de trabajo del motor. Se compone de central, captor solar, anemómetro, soporte y zócalo para superficie. Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés 5A. *Central sol y viento ELITE.* *La Central Sol-Viento ELITE nos permite en función de la intensidad del sol y la velocidad del viento, manajer el toldo automáticamente. Dispone de 2 modos de funcionamiento, manual y automático por pulsación breve. La recogida del toldo por viento predomina sobre los 2 sistemas, garantizando la seguridad del toldo en todo momento. Disponen según programación, de una maniobra que nos proporciona un pequeño retroceso, con la consiguiente tensión de la lona del toldo y tiempo de trabajo del motor. Se compone de central, captor solar, anemómetro, soporte y zócalo para superficie.* *Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés 5A.*	60090014
	Central Sol-Viento RADIO (Código 01087111). La Central Sol-Viento nos permite, en función de la intensidad del sol y la velocidad del viento, manajer el toldo automáticamente. Dispone de 2 modos de funcionamiento, manual y automática. La recogida del toldo por viento predomina sobre los 2 sistemas, garantizando la seguridad del toldo en todo momento. Se compone de central, captor solar, anemómetro, soporte y emisor de radiofrecuencia. Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés 10A. Frecuencia radio 868 Mhz. Dimensiones central 130x115x57mm. *Central Sol-Viento RADIO (Código 01087111).* *La Central Sol-Viento nos permite, en función de la intensidad del sol y la velocidad del viento, manajer el toldo automáticamente. Dispone de 2 modos de funcionamiento, manual y automática. La recogida del toldo por viento predomina sobre los 2 sistemas, garantizando la seguridad del toldo en todo momento. Se compone de central, captor solar, anemómetro, soporte y emisor de radiofrecuencia.* *Alimentación 230V - 50Hz. Salida relés 10A. Frecuencia radio 868 Mhz. Dimensiones central 130x115x57mm.*	60090083

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Sai 500 CMC + RXE-1EFR *Sai 500 CMC + RXE-1EFR*	60090128
	Sai 1000 CMC + RXE-1EFR *Sai 1000 CMC + RXE-1EFR*	60090109
	Telemando TX-1E *Telemando TX-1E*	60090062
	Telemando TX-2E *Telemando TX-2E*	60090063
	Fotocélula espejo 12 ml COSMOS *Fotocélula espejo 12 ml COSMOS*	60090100
	Receptor 12/24V externo COSMOS *Receptor 12/24V externo COSMOS*	60090101

Accesorios Eléctricos

Accesorios Eléctricos

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Inversor interruptor CLASIK blanco GAVIOTA *Inversor interruptor CLASIK blanco GAVIOTA*	60120039
	Inversor pulsador CLASIK blanco GAVIOTA *Inversor pulsador CLASIK blanco GAVIOTA*	60120040
	Pulsador CLASIK blanco GAVIOTA *Pulsador CLASIK blanco GAVIOTA*	60120041
	Conmutador rotativo CLASIK blanco *Conmutador rotativo CLASIK blanco*	60120042
	Conmutador de llave CLASIK blanco *Conmutador de llave CLASIK blanco*	60120043
	Marco doble CLASIK horizontal blanco *Marco doble CLASIK horizontal blanco*	60120045

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Marco doble CLASIK vertical blanco *Marco doble CLASIK vertical blanco*	60120067
	Marco triple CLASIK horizontal blanco *Marco triple CLASIK horizontal blanco*	60120068
	Marco triple CLASIK vertical blanco *Marco triple CLASIK vertical blanco*	60120069
	Inversor interruptor CLASIK blanco S/LOGO *Inversor interruptor CLASIK blanco S/LOGO*	60120072
	Inversor pulsador CLASIK blanco S/LOGO *Inversor pulsador CLASIK blanco S/LOGO*	60120074
	Pulsador CLASIK blanco S/LOGO *Pulsador CLASIK blanco S/LOGO*	60120075

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Inversor interruptor MOD-2 GAVIOTA *Inversor interruptor MOD-2 GAVIOTA*	60120018
	Inversor pulsador MOD-2 *Inversor pulsador MOD-2*	60120019
	Pulsador MOD-2 *Pulsador MOD-2*	60120020
	Caja superficie MOD-2 *Caja superficie MOD-2*	60120023
	Marco 2 elementos MOD-2 *Marco 2 elementos MOD-2*	60120022
	Marco 3 elementos *Marco 3 elementos*	60120024

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Inversor interruptor MOD-2 S/LOGO *Inversor interruptor MOD-2 S/LOGO*	60120071
	Inversor interruptor superficie estanco MOD-2 *Inversor interruptor superficie estanco MOD-2*	60120021
	Interruptor VIMAR de empotrar en aluminio con placa *Interruptor VIMAR de empotrar en aluminio con placa*	60120015
	Interruptor VIMAR de superficie para aluminio Interruptor VIMAR de superficie para aluminio	60120016
	Selector a llave empotrar *Selector a llave empotrar*	60060006
	Selector a llave exterior *Selector a llave exterior*	60060007

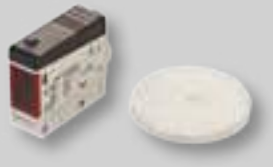
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Caja empotrar universal *Caja empotrar universal*	60120009
	Cable reglage motor *Cable reglage motor*	60120036
	Metros manguera 4 x 0.75 mm. rollo 100 metros *Metros manguera 4 x 0.75 mm. rollo 100 metros*	60120038

gaviota

toldos y persianas inteligentes

ACCESORIOS PUERTAS ENRROLLABLES

ACCESORIOS PUERTAS ENRROLLABLES

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Motor CT-402F Universal *Motor CT-402F Universal*	60060003
	Motor CT-403 Universal *Motor CT-403 Universal*	60060004
	Electrofreno CT-404 *Electrofreno CT-404*	60060005
	Caja de seguridad desbloqueo *Caja de seguridad desbloqueo*	60060008
	Central puerta CT-21 COSMOS *Central puerta CT-21 COSMOS*	60090098
	Fotocelula espejo 12 ML COMCOS *Fotocelula espejo 12 ML COMCOS*	60090100

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Motor GS 230/12 *Motor GS 230/12*	60050085
	Motor GS 300/9 *Motor GS 300/9*	60050086
	Motor GSM 230/12 *Motor GSM 230/12*	60050087
	Motor GSM 300/9 *Caja de seguridad desbloqueo*	60050088
	Soporte Serie 92 motor GS *Soporte Serie 92 motor GS*	60080042
	Soporte Serie 92 motor GSM *Soporte Serie 92 motor GSM*	60080040

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte fijo COSMOS *Soporte fijo COSMOS*	60080034
	Soporte fijo con espiga COSMOS *Soporte fijo con espiga COSMOS*	60080052
	Soporte Fijo 250 COSMOS *Soporte Fijo 250 COSMOS*	60080037
	Soporte fijo 250 con espiga COSMOS *Soporte fijo 250 con espiga COSMOS*	60080060
	Soporte regulable COSMOS lacado *Soporte regulable COSMOS lacado*	60080035

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Kit pletinas para soporte regulable COSMOS *Kit pletinas para soporte regulable COSMOS*	60080043
	Kit pletinas para soporte regulable rod. COSMOS *Kit pletinas para soporte regulable rod. COSMOS*	60080050

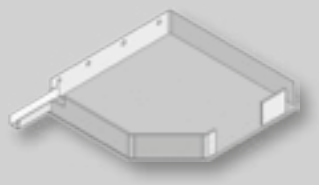
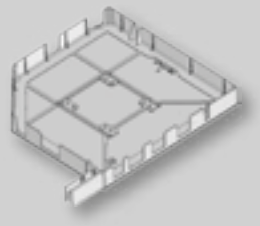
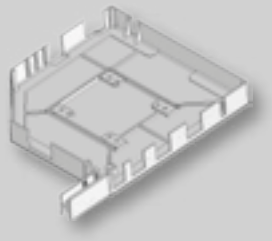
	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte rodamiento axial 12 mm COSMOS *Soporte rodamiento axial 12 mm COSMOS*	60080047
	Soporte rodamiento axial 25 mm COSMOS *Soporte rodamiento axial 25 mm COSMOS*	60080049
	Soporte rodamiento axial 31 mm COSMOS *Soporte rodamiento axial 31 mm COSMOS*	60080051

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Anticaida para eje 70 mm COSMOS *Anticaida para eje 70 mm COSMOS*	60080053
	Anticaida para eje 100 mm COSMOS *Anticaida para eje 100 mm COSMOS*	60080054
	Anticaida para eje 130 mm COSMOS *Anticaida para eje 130 mm COSMOS*	60080055

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Soporte anticaida para eje 70 mm COSMOS con tornillos *Soporte anticaida para eje 70 mm COSMOS con tornillos*	60080046
	Soporte anticaida para eje 100 mm COSMOS con tornillos *Soporte anticaida para eje 100 mm COSMOS con tornillos*	60080044
	Soporte anticaida para eje 130 mm COSMOS con tornillos *Soporte anticaida para eje 130 mm COSMOS con tornillos*	60080045

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Contera regulable para 70 octogonal para anticaidas 70mm *Contera regulable para 70 octogonal para anticaidas 70mm*	70030103
	Contera para anticaida eje 100 mm COSMOS *Contera para anticaida eje 100 mm COSMOS*	60080039
	Contera para anticaida eje 130 mm COSMOS *Contera para anticaida eje 130 mm COSMOS*	60080041
	Contera para eje 100 mm COSMOS *Contera para eje 100 mm COSMOS*	60080056
	Contera para eje 130 mm COSMOS *Contera para eje 130 mm COSMOS*	60080057
	Capsula regulable para 70 octogonal de 200 mm con espiga Ø12mm *Capsula regulable para 70 octogonal de 200mm con espiga Ø12mm*	70030050

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Juego embudos guía puerta COSMOS *Juego embudos guía puerta COSMOS*	60080058
	Juego embudos super guía puerta COSMOS *Juego embudos super guía puerta COSMOS*	60080059

	Referencia • *Referencia*	Código • *Code*
	Juego de testero 400-45, blanco *Juego de testero 400-45, blanco*	70081083
	Juego de testero 300-45, blanco *Juego de testero 300-45, blanco*	70080525
	Juego de testero 250-45, blanco *Juego de testero 250-45, blanco*	70080521

Guía Rápida

Guía Rápida

Guía Rápida

Antes de la instalación lean detenidamente las instrucciones de seguridad. El incumplimiento de las presentes instrucciones anula la responsabilidad y garantía del fabricante.

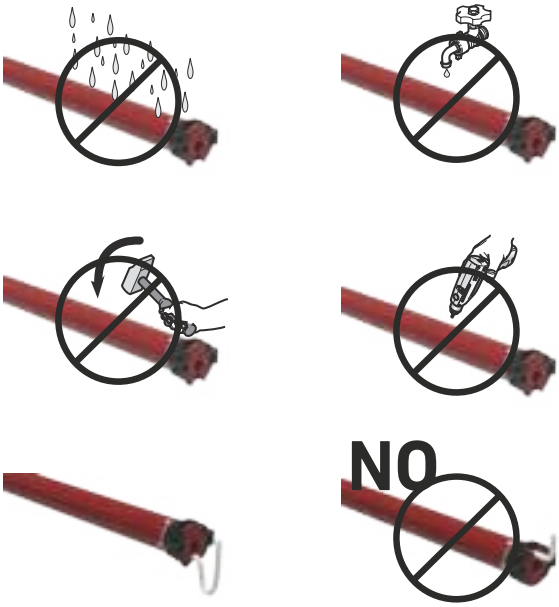
Read carefully these safety instructions before installation. In case of failure to comply with these instructions, the manufacturer's responsibility and warranty shall be voided.

Descripción del producto
Product description

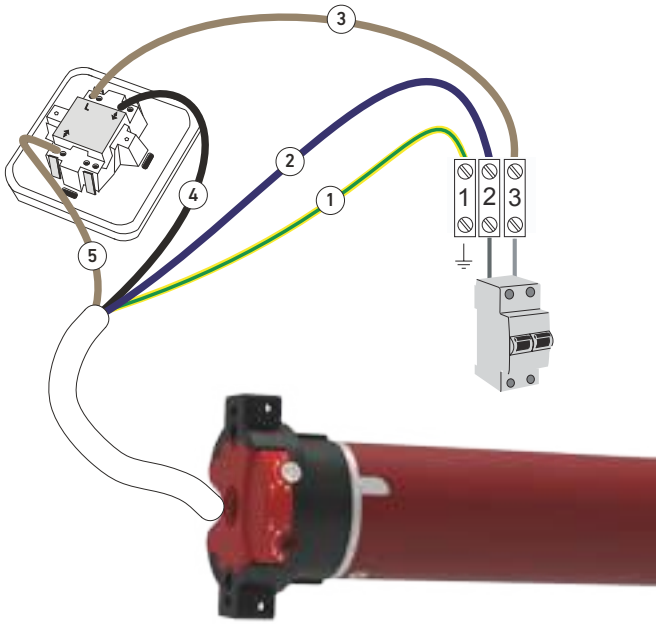
Los motores de la linea GS y GSM, están equipados con un final de carrera mecánico. Están diseñados para sistemas de enrollado como toldos y persianas con regulación manual de los puntos de parada. Después de la instalación y conexión a la red eléctrica, es necesario regular los puntos de parada.

The motors of the GS and GSM lines are equipped with mechanical end of stroke. They have been designed for roller-blind systems such as awnings and rolling shutters with manual adjustment of the stop points. After installation and connection to the mains, the stop points must be adjusted.

Atención • *Attention*



Conexión eléctrica
Wiring



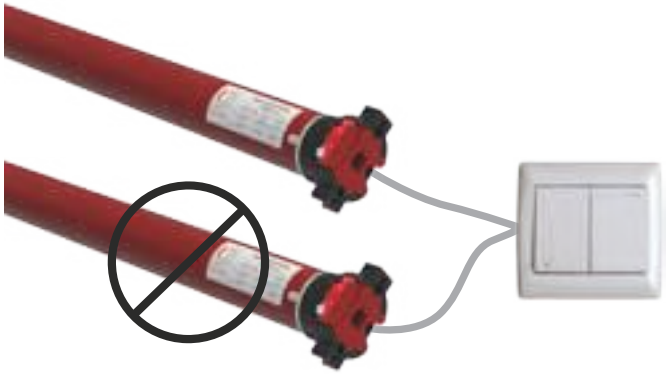
1. Amarillo_Verde - Tierra	*1. Yellow_Green – Ground*
2. Azul - Neutro	*2. Blue – Neutral*
3. Marrón - Fase	*3. Brown – Phase*
4. Negro - Subida o Bajada	*4. Black – Up or Down*
5. Marrón - Subida o Bajada	*5. Brown – Up or Down*

Conexionado del motor.
Motor wiring.

Atención • *Attention*

Bajo ningún concepto conectaremos dos motores mecánicos en paralelo a un solo pulsador.

Do not connect two mechanical motors in parallel to the same button.



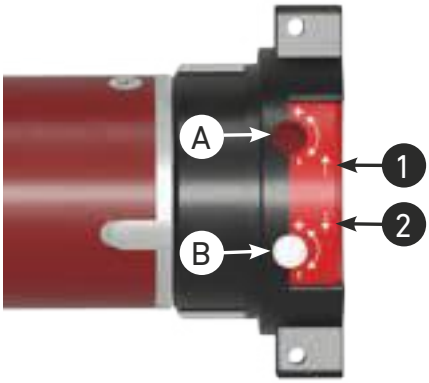
Bajo ningún concepto utilizaremos pulsadores donde se pueda activar la subida y bajada simultaneamente. Se debe utilizar inversor pulsador o inversor interruptor.

Do not use buttons where ascent and descent can be press on at the same time. A push-bottom inverter or an on-off switch inverter must be used.

Bajo ningún concepto conectaremos dos pulsadores en paralelo a un solo motor mecánico.

Do not connect two buttons in parallel to the same mechanical motor.

Regulación de los finales de carrera
Ends of stroke adjusting



- Las flechas "1" y "2", indican los dos sentidos de rotación del tubo de enrollado.
- Al sentido de rotación "1", le corresponde el tornillo de regulación "A".
- Al sentido de rotación "2", le corresponde el tornillo de regulación "B".
- Si se gira el tornillo de regulación hacia el signo "+", el motor/tubo de enrollado, puede realizar un número mayor de rotaciones; si se gira el tornillo de regulación hacia el signo "-", disminuye el número de rotaciones.

- *Arrows "1" and "2" indicate the two directions of rotation of the rolling tube.*
- *Adjustment screw "A" corresponds to direction of rotation "1".*
- *Adjustment screw "B" corresponds to direction of rotation "2".*
- *Turning the adjustment screw towards the "+" mark allows the motor/ rolling tube to make a greater number of rotations; turning the adjustment screw towards the "-" mark decreases the number of rotations.*

Antes de la instalación lean detenidamente las instrucciones de seguridad. El incumplimiento de las presentes instrucciones anula la responsabilidad y garantía del fabricante.

Read carefully these safety instructions before installation. In case of failure to comply with these instructions, the manufacturer's responsibility and warranty shall be voided.

Descripción del producto
Product description

Los motores de la linea CROSS están equipados con un final de carrera electrónico vía radio. Están diseñados para sistemas de enrollado como toldos y persianas, y se pueden controlar a través de emisores y sensores radio. Los puntos de parada, así como el sentido de rotación, son programables a través del emisor. Los motores de la linea CROSS pueden recibir señales únicamente de los emisores y sensores CROSS GAVIOTA.

The motors of the CROSS line are equipped with remote-controlled electronic limit switches. They have been designed for roller-blind systems such as awnings and rolling shutters, and are controlled by transmitters and sensors. You can program the stop points and rotating direction only through the remote control. The motors of the CROSS line can only receive signals from GAVIOTA CROSS remote controls and sensors.

Atención • *Attention*

Emisores compatibles
Compatible transmitters

Emisor 1 canal CROSS
CROSS 1 channel remote control

Emisor 15 canales CROSS
CROSS 15 channels remote control

Emisor pared 1 canal CROSS
CROSS 1 channel wall transmitter

Emisor pared 15 canales CROSS
CROSS 15 channels wall transmitter

Reloj programador CROSS
CROSS clocked transmitter

Central sol viento CROSS
CROSS sun and wind sensor

Emisores portátiles
Portable transmitters

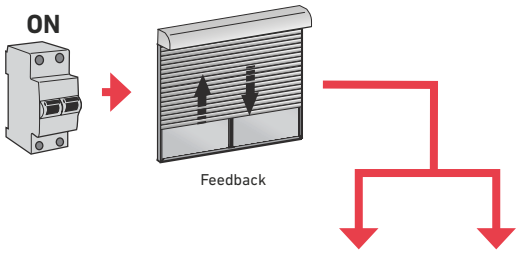
Programación finales de carrera
Ends of stroke programming

Imprescindible colocar el motor en el eje de arrastre para realizar la programación. Se debe programar alimentando los motores de uno en uno. En el emisor de 15 canales, siempre dejaremos libre el canal 0.

It is mandatory to place the motor in the driving axis for carrying out programming.
Programming must be done always powering the motors one by one.
In the 15 channels remote control, leave always free channel 0.

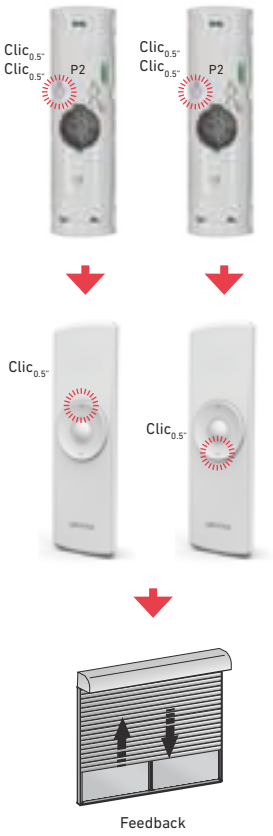
Paso 1. Corriente "ON".
Con un pitido y un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que está alimentado.

Step 1. *Current "ON".*
With a beep and a short movement up and down the motor indicates that is powered.

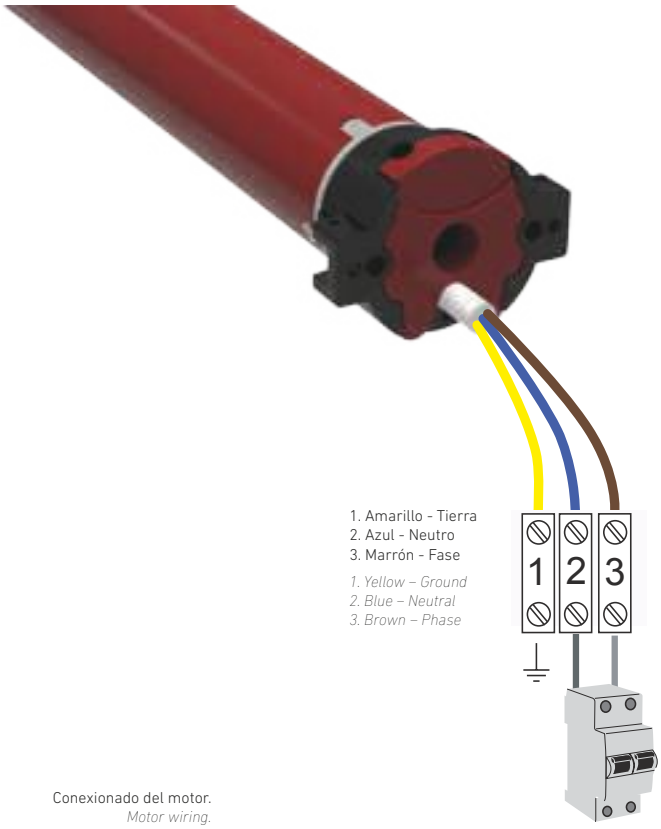


Paso 2. Reconocimiento del mando y sentido de giro.
Pulsaremos "P2" 2 veces durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Subida". Con un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que el emisor está reconocido. En caso de que el sentido de giro no sea correcto, desconectaremos de corriente durante 5 seg., conectaremos y empezaremos de nuevo pulsando "P2" 2 veces durante 0.5 seg. y a continuación, el botón de bajada.

Step 2. *Remote control recognition and direction of rotation.*
We will press twice "P2" during 0.5 seconds and then the "Up" button. With a short movement up and down the motor indicates that the remote control has been recognized. In case the direction of rotation is not right, we will disconnect power for 5 seconds, will connect again and will start pressing twice "P2" during 0.5 seconds and then, the "Down" button.



Conexión eléctrica
Wiring



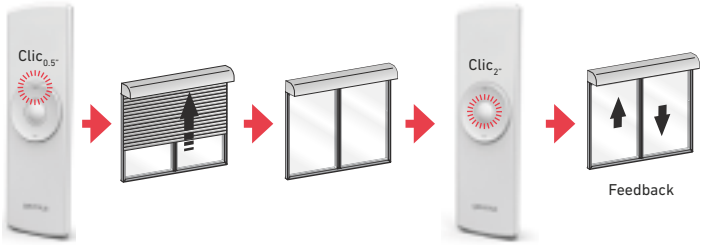
Conexionado del motor.
Motor wiring.

Paso 3. Entrada en programación de los finales de carrera.
Para entrar en programación de los finales de carrera tenemos que pulsar "P2-Subida-P2". El motor con un breve movimiento de subida y bajada nos indica la entrada en programación.

Step 3. *Entering programming the ends of stroke.*
For entering programming the ends of stroke we have to press "P2-Up-P2". The motor indicates that the programming has started with a short movement up and down.

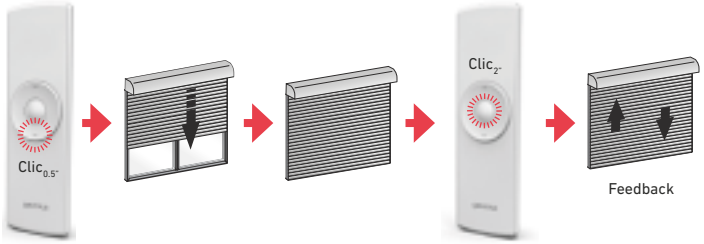
Paso 3.1. Programación final de carrera subida.
Con una pulsación de "Subida" el motor comenzará a avanzar, en el punto deseado, mantener pulsado "Stop" hasta que el motor nos realice un breve movimiento de subida y bajada.

Step 3.1. *Programming the end of stroke, ascent.*
Pressing the "Up" button the motor will start to operate. At the desired point, press and hold the "Stop" position until the motor makes a short movement up and down.



Paso 3.2. Programación final de carrera bajada.
Con una pulsación de "Bajada" el motor comenzará a avanzar, en el punto deseado, mantener pulsado "Stop" hasta que el motor nos realice un breve movimiento de subida y bajada, terminando la programación.

Step 3.2. *Programming the end of stroke, descent.*
Pressing the "Down" button the motor will start to operate. At the desired point, press and hold the "Stop" position until the motor makes a short movement up and down, finishing then the programming.



Atención • *Attention*

Es necesario programar siempre en primer lugar el final de carrera de subida.
Si durante la programación de ambos finales de carrera damos una pulsación a "P2", el motor avanzará en cortos movimientos, para lograr un ajuste fino.

It is necessary to always program first the end of stroke ascent.
If during the programming of both ends of stroke we press "P2", the motor will advance in short movements in order to achieve a finer adjustment.

Programación parada intermedia
Programming the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta el punto deseado y pulsaremos 4 veces seguidas el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado memorizado.

Step 1. *We will take the motor to the desired point and will press 4 times in a row the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that it has been memorized.*

Paso 1.2. Para llegar a la parada intermedia, tenemos que pulsar el botón de "Stop" durante 2 segundos.

Step 1.2. *To reach the intermediate stop, we have to press the "Stop" button during 2 seconds.*

Borrado de la parada intermedia
Reseting the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta la parada intermedia ya programada y pulsaremos 4 veces el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado borrada la parada intermedia.

Step 1. *We will take the motor to the programmed intermediate stop and will press 4 times the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that the intermediate stop has been reset.*

Copia de emisores
Copy of remote controls

Paso 1. Pulsaremos 2 veces el botón "P2" del emisor ya programado y a continuación pulsaremos 1 vez el botón "P2" del nuevo emisor. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que el emisor ha quedado programado.

Step 1. *We will press twice the "P2" button of the remote control already programmed and then, will press once the "P2" button of the new transmitter. A short movement up and down will indicate that the remote control has been programmed.*

Borrado finales de carrera
Reseting ends of stroke

Paso 1. Pulsaremos 1 vez el botón "P2" del emisor, a continuación el botón de "Bajada" y por último el botón "P2" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que los finales de carrera han sido borrados.

Step 1. *We will press once the "P2" button of the remote control, then the "Down" button and finally the "P2" button again. A short movement up and down will indicate that the ends of stroke have been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar los finales de carrera, empezaríamos la programación desde el **Paso 3** de la página 106.

*If after this point we want to reprogram the ends of stroke, we would start programming since **Step 3** at page 106.*

Borrado completo de la memoria
Full-erase of the memory

Paso 1. Pulsaremos 1 vez el botón "P2" del emisor, a continuación el botón de "Stop" y por último el botón "P2" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que la memoria del motor está reseteada.

Step 1. *We will press once the "P2" button of the remote control, then the "Stop" button and finally the "P2" button again. A short movement up and down will indicate that the motor memory has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el motor, empezaríamos la programación desde el **Paso 1** de la página 105.

*If after this point we want to reprogram the motor, we would start programming since **Step 1** at page 105.*

Emisores pared
Wall transmitters

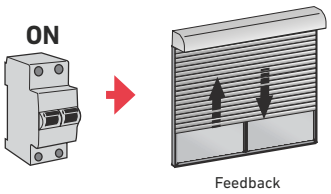
Programación finales de carrera
Ends of stroke programming

Imprescindible colocar el motor en el eje de arrastre para realizar la programación.
Se debe programar alimentando los motores de uno en uno.
En el emisor de 15 canales, siempre dejaremos libre el canal 0.
Pulsando simultaneamente las teclas marcadas en rojo, corresponde al botón "P2".

It is mandatory to place the motor in the driving axis for carrying out programming.
Programming must be done always powering the motors one by one.
In the 15 channels remote control, leave always free channel 0.
Pulsando simultaneamente las teclas marcadas en rojo, corresponde al botón "P2".

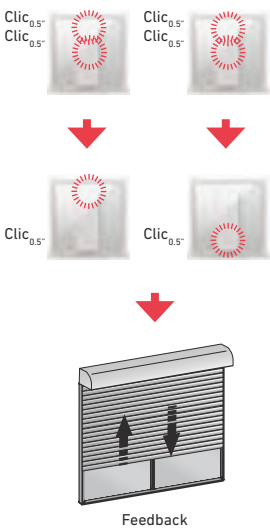
Paso 1. Corriente "ON".
Con un pitido y un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que está alimentado.

Step 1. *Current "ON".*
With a beep and a short movement up and down the motor indicates that is powered.

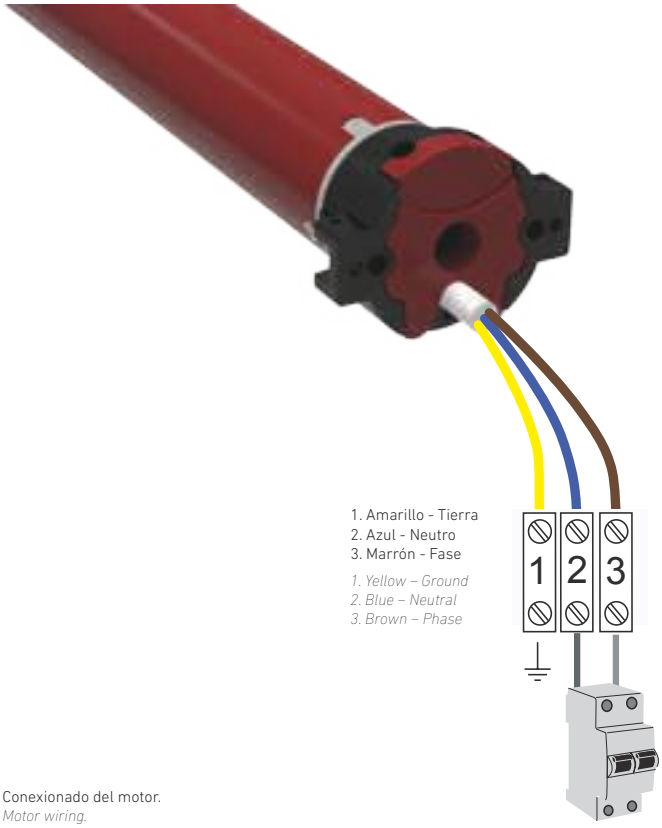


Paso 2. Reconocimiento del mando y sentido de giro.
Pulsaremos 2 veces "Subida y Stop" simultaneamente durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Subida". Con un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que el emisor está reconocido.
En caso de que el sentido de giro no sea correcto, desconectaremos de corriente durante 5 seg., conectaremos y empezaremos de nuevo pulsando 2 veces "Subida y Stop" durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Bajada".

Step 2. *Remote control recognition and direction of rotation.*
We will press twice "Up and Stop" simultaneously during 0.5 seconds and then the "Up" button. With a short movement up and down the motor indicates that the remote control has been recognized. In case the direction of rotation is not right, we will disconnect power for 5 seconds, will connect again and will start pressing twice "Up and Stop" during 0.5 seconds and then, the "Down" button.



Conexión eléctrica
Wiring



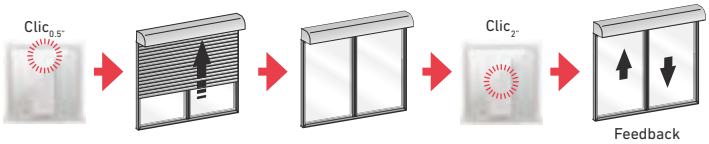
Conexionado del motor.
Motor wiring.

Paso 3. Entrada en programación de los finales de carrera.
Para entrar en programación de los finales de carrera tenemos que pulsar "Stop y Subida" simultáneamente, a continuación el botón de "Subida" y por último "Stop y Subida" de nuevo. El motor con un breve movimiento de subida y bajada nos indica la entrada en programación.

Step 3. *Entering programming the ends of stroke.*
For entering programming the ends of stroke we have to press "Stop and Up" simultaneously, then the "Up" button and finally "Stop and Up" again. The motor indicates that the programming has started with a short movement up and down.

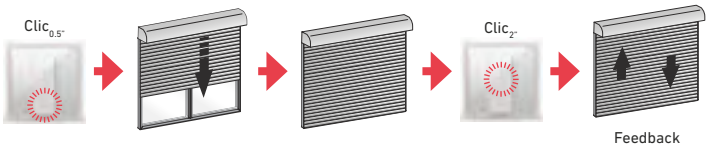
Paso 3.1. Programación final de carrera subida.
Con una pulsación de "Subida" el motor comenzará a avanzar, en el punto deseado, mantener pulsado "Stop" hasta que el motor nos realice un breve movimiento de subida y bajada.

Step 3.1. *Programming the end of stroke, ascent.*
Pressing the "Up" button the motor will start to operate. At the desired point, press and hold the "Stop" position until the motor makes a short movement up and down.



Paso 3.2. Programación final de carrera bajada.
Con una pulsación de "Bajada" el motor comenzará a avanzar, en el punto deseado, mantener pulsado "Stop" hasta que el motor nos realice un breve movimiento de subida y bajada, terminando la programación.

Step 3.2. *Programming the end of stroke, descent.*
Pressing the "Down" button the motor will start to operate. At the desired point, press and hold the "Stop" position until the motor makes a short movement up and down, finishing then the programming.



Atención • *Attention*

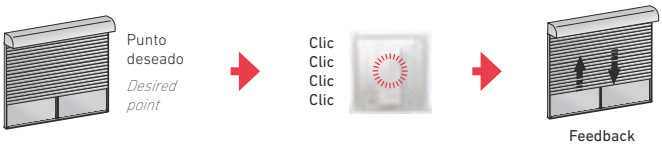
Es necesario programar siempre en primer lugar el final de carrera de subida.
Si durante la programación de ambos finales de carrera damos una pulsación a "Stop y Subida" simultaneamente, el motor avanzará en cortos movimientos, para lograr un ajuste fino.

It is necessary to always program first the end of stroke ascent.
If during the programming of both ends of stroke we press "Stop and Up" simultaneously, the motor will advance in short movements in order to achieve a finer adjustment.

Programación parada intermedia
Programming the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta el punto deseado y pulsaremos 4 veces seguidas el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado memorizado.

Step 1. *We will take the motor to the desired point and will press 4 times in a row the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that it has been memorized.*



Paso 1.2. Para llegar a la parada intermedia, tenemos que pulsar el botón de "Stop" durante 2 segundos.

Step 1.2. *To reach the intermediate stop, we have to press the "Stop" button during 2 seconds.*

Borrado de la parada intermedia
Reseting the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta la parada intermedia ya programada y pulsaremos 4 veces el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado borrada la parada intermedia.

Step 1. *We will take the motor to the programmed intermediate stop and will press 4 times the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that the intermediate stop has been reset.*

Copia de emisores
Copy of remote controls

Paso 1. Pulsaremos 2 veces "Stop y Subida" simultaneamente del emisor ya programado y a continuación pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" simultaneamente del nuevo emisor. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que el emisor ha quedado programado.

Step 1. *We will press twice "Stop and Up" simultaneously at the remote control already programmed and then, will press once "Stop and Up" simultaneously at the new transmitter. A short movement up and down will indicate that the remote control has been programmed.*

Borrado finales de carrera
Reseting ends of stroke

Paso 1. Pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" del emisor, a continuación el botón de bajada y por ultimo "Stop y Subida" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que los finales de carrera han sido borrados.

Step 1. *We will press once the "Stop and Up" buttons of the remote control, then the "Down" button and finally the "Stop and Up" buttons again. A short movement up and down will indicate that the ends of stroke have been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar los finales de carrera, empezaríamos la programación desde el **Paso 3** de la página 109.

*If after this point we want to reprogram the ends of stroke, we would start programming since **Step 3** at page 109.*

Borrado completo de la memoria
Full-erase of the memory

Paso 1. Pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" simultaneamente del emisor, a continuación el botón de "Stop" y por ultimo "Stop y Subida" simultaneamente de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que la memoria del motor está reseteada.

Step 1. *We will press once "Stop and Up" simultaneously at the remote control, then the "Stop" button and finally "Stop and Up" simultaneously again. A short movement up and down will indicate that the motor memory has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el motor , empezaríamos la programación desde el **Paso 1** de la página 108.

*If after this point we want to reprogram the motor, we would start programming since **Step 1** at page 108.*

Antes de la instalación lean detenidamente las instrucciones de seguridad. El incumplimiento de las presentes instrucciones anula la responsabilidad y garantía del fabricante.

Read carefully these safety instructions before installation. In case of failure to comply with these instructions, the manufacturer's responsibility and warranty shall be voided.

Descripción del producto
Product description

Los motores de la linea CROSS BOX están equipados con un final de carrera electrónico vía radio. Están diseñados para sistemas de enrollado como toldos y persianas, y se pueden controlar a través de emisores y sensores radio. Los puntos de parada, así como el sentido de rotación, son programables a través del emisor. Los motores de la linea CROSS BOX pueden recibir señales únicamente de los emisores y sensores CROSS GAVIOTA.

The motors of the CROSS BOX line are equipped with remote-controlled electronic limit switches. They have been designed for roller-blind systems such as awnings and rolling shutters, and are controlled by transmitters and sensors. You can program the stop points and rotating direction only through the remote control. The motors of the CROSS BOX line can only receive signals from GAVIOTA CROSS remote controls and sensors.

Atención • *Attention*

Emisores compatibles
Compatible transmitters

Emisor 1 canal CROSS
CROSS 1 channel remote control

Emisor 15 canales CROSS
CROSS 15 channels remote control

Emisor pared 1 canal CROSS
CROSS 1 channel wall transmitter

Emisor pared 15 canales CROSS
CROSS 15 channels wall transmitter

Reloj programador CROSS
CROSS clocked transmitter

Central sol viento CROSS
CROSS sun and wind sensor

Emisores portátiles
Portable transmitters

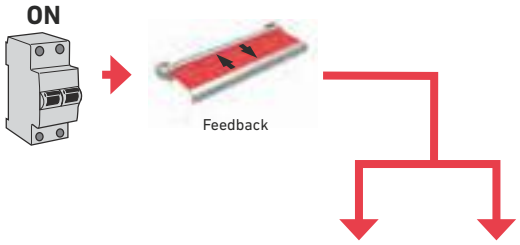
Programación finales de carrera
Ends of stroke programming

Imprescindible colocar el motor en el eje de arrastre para realizar la programación. Se debe programar alimentando los motores de uno en uno. En el emisor de 15 canales, siempre dejaremos libre el canal 0.

It is mandatory to place the motor in the driving axis for carrying out programming.
Programming must be done always powering the motors one by one.
In the 15 channels remote control, leave always free channel 0.

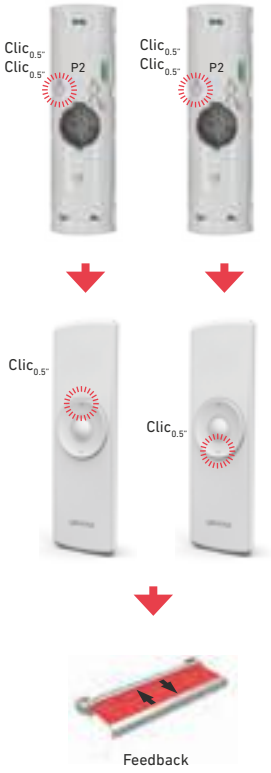
Paso 1. Corriente "ON".
Con un pitido y un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que está alimentado.

Step 1. *Current "ON".*
With a beep and a short movement up and down the motor indicates that is powered.

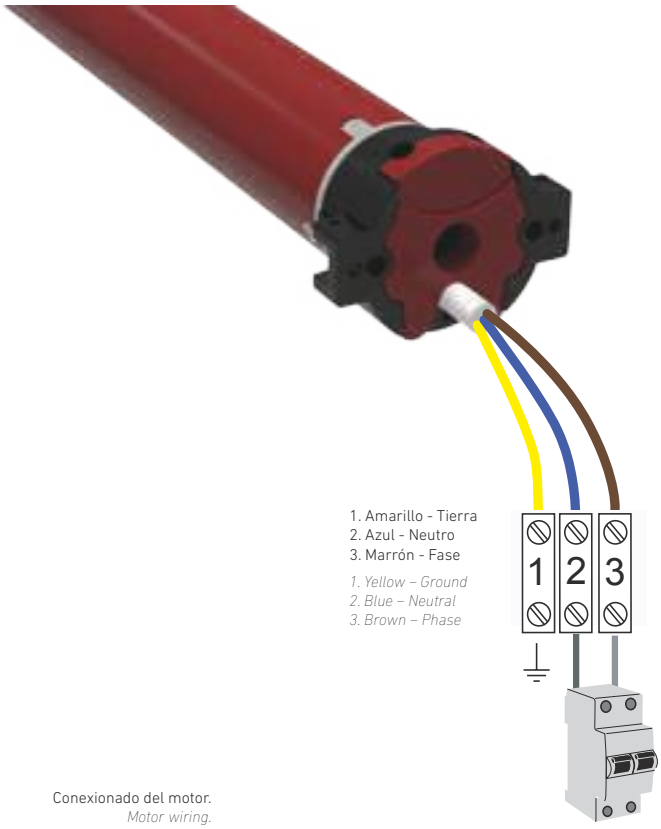


Paso 2. Reconocimiento del mando y sentido de giro.
Pulsaremos "P2" 2 veces durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Subida". Con un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que el emisor está reconocido. En caso de que el sentido de giro no sea correcto, desconectaremos de corriente durante 5 seg., conectaremos y empezaremos de nuevo pulsando "P2" 2 veces durante 0.5 seg. y a continuación el botón de bajada.

Step 2. *Remote control recognition and direction of rotation.*
We will press twice "P2" during 0.5 seconds and then the "Up" button. With a short movement up and down the motor indicates that the remote control has been recognized. In case the direction of rotation is not right, we will disconnect power for 5 seconds, will connect again and will start pressing twice "P2" during 0.5 seconds and then, the "Down" button.



Conexión eléctrica
Wiring



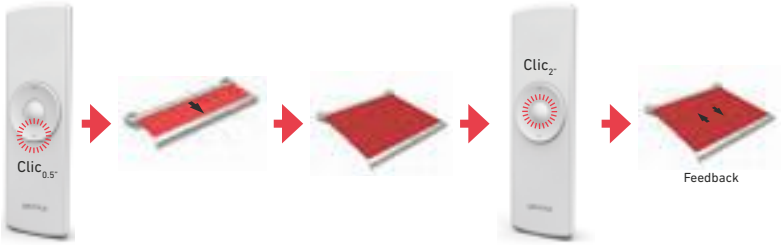
Conexionado del motor.
Motor wiring.

Paso 3. Entrada en programación de los finales de carrera.
Para entrar en programación de los finales de carrera tenemos que pulsar "P2-Subida-P2". El motor con un breve movimiento de subida y bajada nos indica la entrada en programación.

Step 3. *Entering programming the ends of stroke.*
For entering programming the ends of stroke we have to press "P2-Up-P2". The motor indicates that the programming has started with a short movement up and down.

Paso 3.1. Programación final de carrera bajada.
Con una pulsación de "Bajada" el motor comenzará a avanzar, en el punto deseado, mantener pulsado "Stop" hasta que el motor nos realice un breve movimiento de subida y bajada.

Step 3.1. *Programming the end of stroke, descent.*
Pressing the "Down" button the motor will start to operate. At the desired point, press and hold the "Stop" position until the motor makes a short movement up and down.



Paso 3.2. Final de programación.
Con una pulsación de "Subida", el motor comenzará a avanzar hasta el cierre total del cofre, en este punto habrá finalizado la programación.

Step 3.2. *End programming.*
Pressing the "Up" button the motor will start to operate until the box is closed, finishing then the programming.

Atención • *Attention*

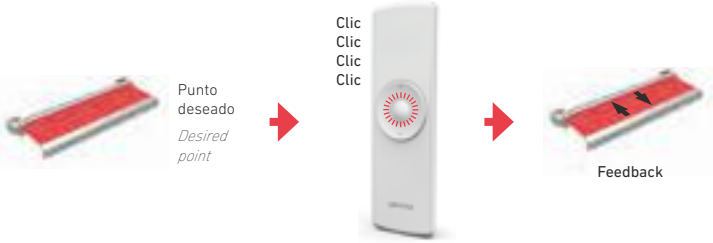
Es necesario empezar a programar el final de carrera de bajada.
Si durante la programación del final de carrera de bajada damos una pulsación a "P2", el motor avanzará en cortos movimientos, para lograr un ajuste fino.

It is necessary to always program first the end of stroke descent.
If during the programming of the end of stroke descent we press "P2", the motor will advance in short movements in order to achieve a finer adjustment.

Programación parada intermedia
Programming the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta el punto deseado y pulsaremos 4 veces seguidas el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado memorizado.

Step 1. *We will take the motor to the desired point and will press 4 times in a row the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that it has been memorized.*



Paso 1.2. Para llegar a la parada intermedia, tenemos que pulsar el botón de "Stop" durante 2 segundos.

Step 1.2. *To reach the intermediate stop, we have to press the "Stop" button during 2 seconds.*

Borrado de la parada intermedia
Reseting the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta la parada intermedia ya programada y pulsaremos 4 veces el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado borrada la parada intermedia.

Step 1. *We will take the motor to the programmed intermediate stop and will press 4 times the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that the intermediate stop has been reset.*

Copia de emisores
Copy of remote controls

Paso 1. Pulsaremos 2 veces el botón "P2" del emisor ya programado y a continuación pulsaremos 1 vez el botón "P2" del nuevo emisor. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que el emisor ha quedado programado.

Step 1. *We will press twice the "P2" button of the remote control already programmed and then, will press once the "P2" button of the new transmitter. A short movement up and down will indicate that the remote control has been programmed.*

Borrado finales de carrera
Reseting ends of stroke

Paso 1. Pulsaremos 1 vez el botón "P2" del emisor, a continuación el botón de "Bajada" y por último el botón "P2" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha sido borrado el final de carrera.

Step 1. *We will press once the "P2" button of the remote control, then the "Down" button and finally the "P2" button again. A short movement up and down will indicate that the end of stroke has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el final de carrera, empezaríamos la programación desde el **Paso 3** de la página 113.

*If after this point we want to reprogram the end of stroke, we would start programming since **Step 3** at page 113.*

Borrado completo de la memoria
Full-erase of the memory

Paso 1. Pulsaremos 1 vez el botón "P2" del emisor, a continuación el botón de "Stop" y por último el botón "P2" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que la memoria del motor está reseteada.

Step 1. *We will press once the "P2" button of the remote control, then the "Stop" button and finally the "P2" button again. A short movement up and down will indicate that the motor memory has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el motor, empezaríamos la programación desde el **Paso 1** de la página 112.

*If after this point we want to reprogram the motor, we would start programming since **Step 1** at page 112.*

Emisores pared
Wall transmitters

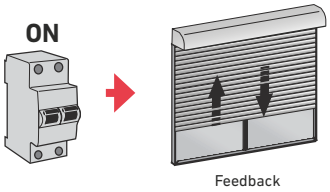
Programación finales de carrera
Ends of stroke programming

Imprescindible colocar el motor en el eje de arrastre para realizar la programación.
Se debe programar alimentando los motores de uno en uno.
En el emisor de 15 canales, siempre dejaremos libre el canal 0.
Pulsando simultaneamente las teclas marcadas en rojo, corresponde al botón "P2".

It is mandatory to place the motor in the driving axis for carrying out programming.
Programming must be done always powering the motors one by one.
In the 15 channels remote control, leave always free channel 0.
Pulsando simultaneamente las teclas marcadas en rojo, corresponde al botón "P2".

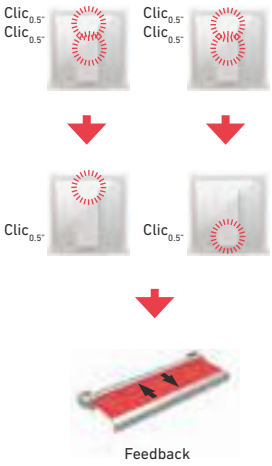
Paso 1. Corriente "ON".
Con un pitido y un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que está alimentado.

Step 1. *Current "ON".*
With a beep and a short movement up and down the motor indicates that is powered.

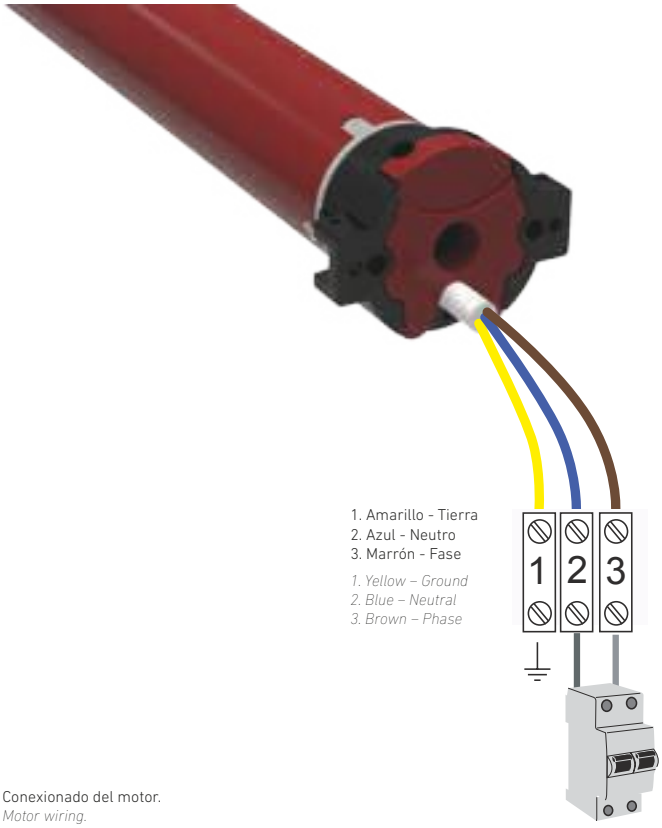


Paso 2. Reconocimiento del mando y sentido de giro.
Pulsaremos 2 veces "Subida y Stop" simultaneamente durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Subida". Con un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que el emisor está reconocido.
En caso de que el sentido de giro no sea correcto, desconectaremos de corriente durante 5 seg., conectaremos y empezaremos de nuevo pulsando 2 veces "Subida y Stop" durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Bajada".

Step 2. *Remote control recognition and direction of rotation.*
We will press twice "Up and Stop" simultaneously during 0.5 seconds and then the "Up" button. With a short movement up and down the motor indicates that the remote control has been recognized. In case the direction of rotation is not right, we will disconnect power for 5 seconds, will connect again and will start pressing twice "Up and Stop" during 0.5 seconds and then, the "Down" button.



Conexión eléctrica
Wiring



Conexionado del motor.
Motor wiring.

Paso 3. Entrada en programación de los finales de carrera.
Para entrar en programación de los finales de carrera tenemos que pulsar "Stop y Subida" simultáneamente, a continuación el botón de "Subida" y por último "Stop y Subida" de nuevo. El motor con un breve movimiento de subida y bajada nos indica la entrada en programación.

Step 3. *Entering programming the ends of stroke.*
For entering programming the ends of stroke we have to press "Stop and Up" simultaneously, then the "Up" button and finally "Stop and Up" again. The motor indicates that the programming has started with a short movement up and down.

Paso 3.1. Programación final de carrera bajada.
Con una pulsación de "Bajada" el motor comenzará a avanzar, en el punto deseado, mantener pulsado "Stop" hasta que el motor nos realice un breve movimiento de subida y bajada.

Step 3.1. *Programming the end of stroke, descent.*
Pressing the "Down" button the motor will start to operate. At the desired point, press and hold the "Stop" position until the motor makes a short movement up and down.

Paso 3.2. Final de programación.
Con una pulsación de "Subida", el motor comenzará a avanzar hasta el cierre total del cofre, en este punto habrá finalizado la programación.

Step 3.2. *End programming.*
Pressing the "Up" button the motor will start to operate until the box is closed, finishing then the programming.

Atención • *Attention*

Es necesario empezar a programar el final de carrera de bajada.
Si durante la programación del final de carrera de bajada damos una pulsación a "Stop y Subida" simultaneamente, el motor avanzará en cortos movimientos, para lograr un ajuste fino.

It is necessary to always program first the end of stroke descent.
If during the programming of the end of stroke we press "Stop and Up" simultaneously, the motor will advance in short movements in order to achieve a finer adjustment.

Programación parada intermedia
Programming the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta el punto deseado y pulsaremos 4 veces seguidas el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado memorizado.

Step 1. *We will take the motor to the desired point and will press 4 times in a row the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that it has been memorized.*

Paso 1.2. Para llegar a la parada intermedia, tenemos que pulsar el botón de "Stop" durante 2 segundos.

Step 1.2. *To reach the intermediate stop, we have to press the "Stop" button during 2 seconds.*

Borrado de la parada intermedia
Reseting the stopover point

Paso 1. Llevaremos el motor hasta la parada intermedia ya programada y pulsaremos 4 veces el botón de "Stop". Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que ha quedado borrada la parada intermedia.

Step 1. *We will take the motor to the programmed intermediate stop and will press 4 times the "Stop" button. A short movement up and down will indicate that the intermediate stop has been reset.*

Copia de emisores
Copy of remote controls

Paso 1. Pulsaremos 2 veces "Stop y Subida" simultaneamente del emisor ya programado y a continuación pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" simultaneamente del nuevo emisor. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que el emisor ha quedado programado.

Step 1. *We will press twice "Stop and Up" simultaneously at the remote control already programmed and then, will press once "Stop and Up" simultaneously at the new transmitter. A short movement up and down will indicate that the remote control has been programmed.*

Borrado finales de carrera
Reseting ends of stroke

Paso 1. Pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" del emisor, a continuación el botón de bajada y por ultimo "Stop y Subida" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que los finales de carrera han sido borrados.

Step 1. *We will press once the "Stop and Up" buttons of the remote control, then the "Down" button and finally the "Stop and Up" buttons again. A short movement up and down will indicate that the ends of stroke have been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar los finales de carrera, empezaríamos la programación desde el **Paso 3** de la página 116.

*If after this point we want to reprogram the ends of stroke, we would start programming since **Step 3** at page 116.*

Borrado completo de la memoria
Full-erase of the memory

Paso 1. Pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" simultaneamente del emisor, a continuación el botón de "Stop" y por ultimo "Stop y Subida" simultaneamente de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que la memoria del motor está reseteada.

Step 1. *We will press once "Stop and Up" simultaneously at the remote control, then the "Stop" button and finally "Stop and Up" simultaneously again. A short movement up and down will indicate that the motor memory has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el motor , empezaríamos la programación desde el **Paso 1** de la página 115.

*If after this point we want to reprogram the motor, we would start programming since **Step 1** at page 115.*

Antes de la instalación lean detenidamente las instrucciones de seguridad. El incumplimiento de las presentes instrucciones anula la responsabilidad y garantía del fabricante.

Read carefully these safety instructions before installation. In case of failure to comply with these instructions, the manufacturer's responsibility and warranty shall be voided.

Descripción del producto
Product description

Los motores de la linea RADIO GSM están equipados con un final de carrera electrónico vía radio. Están diseñados para sistemas de enrollado como toldos y persianas, y se pueden controlar a través de emisores y sensores radio. Los puntos de parada, así como el sentido de rotación, son programables a través del emisor. Los motores de la linea RADIO GSM pueden recibir señales únicamente de los emisores y sensores CROSS GAVIOTA.

The motors of the RADIO GSM line are equipped with remote-controlled electronic limit switches. They have been designed for roller-blind systems such as awnings and rolling shutters, and are controlled by transmitters and sensors. You can program the stop points and rotating direction only through the remote control. The motors of the RADIO GSM line can only receive signals from GAVIOTA CROSS remote controls and sensors.

Atención • *Attention*

Emisores compatibles
Compatible transmitters

Emisor 1 canal CROSS
CROSS 1 channel remote control

Emisor 15 canales CROSS
CROSS 15 channels remote control

Emisor pared 1 canal CROSS
CROSS 1 channel wall transmitter

Emisor pared 15 canales CROSS
CROSS 15 channels wall transmitter

Reloj programador CROSS
CROSS clocked transmitter

Central sol viento CROSS
CROSS sun and wind sensor

Emisores portátiles
Portable transmitters

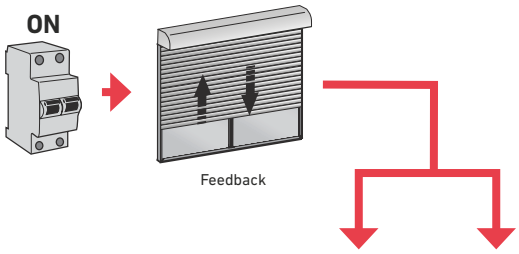
Programación finales de carrera
Ends of stroke programming

Imprescindible colocar el motor en el eje de arrastre para realizar la programación. Se debe programar alimentando los motores de uno en uno. En el emisor de 15 canales, siempre dejaremos libre el canal 0.

It is mandatory to place the motor in the driving axis for carrying out programming.
Programming must be done always powering the motors one by one.
In the 15 channels remote control, leave always free channel 0.

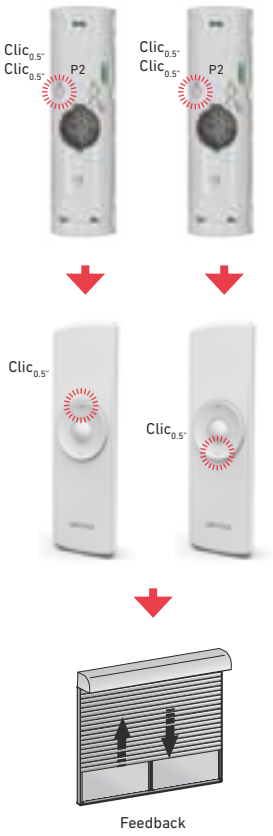
Paso 1. Corriente "ON".
Con un pitido y un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que está alimentado.

Step 1. *Current "ON".*
With a beep and a short movement up and down the motor indicates that is powered.

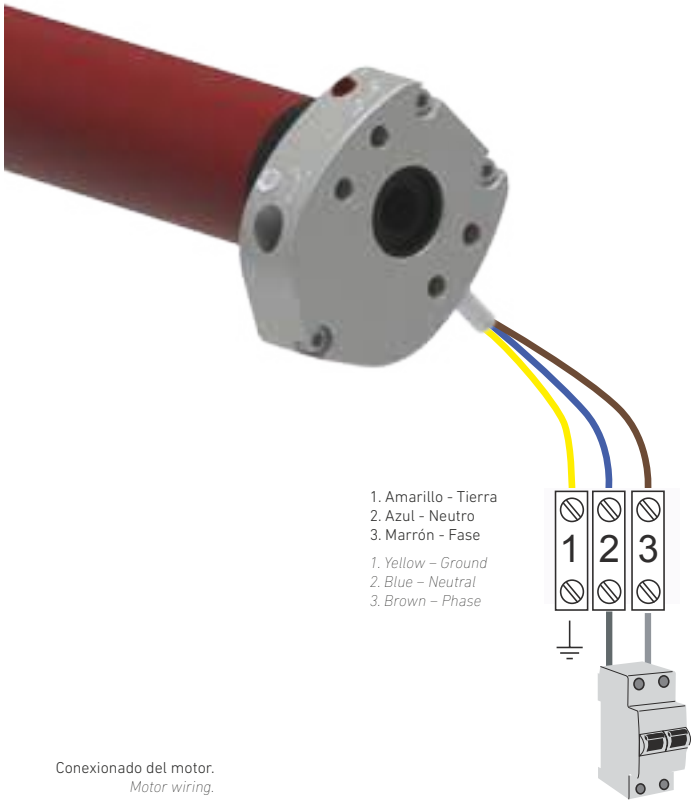


Paso 2. Reconocimiento del mando y sentido de giro.
Pulsaremos "P2" 2 veces durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Subida". Con un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que el emisor está programado. En caso de que el sentido de giro no sea correcto, desconectaremos de corriente durante 5 seg., conectaremos y empezaremos de nuevo pulsando "P2" 2 veces durante 0.5 seg. y a continuación, el botón de bajada.
En este punto habremos terminado la programación.

Step 2. *Remote control recognition and direction of rotation.*
We will press twice "P2" during 0.5 seconds and then the "Up" button. With a short movement up and down the motor indicates that the remote control has been recognized. In case the direction of rotation is not right, we will disconnect power for 5 seconds, will connect again and will start pressing twice "P2" during 0.5 seconds and then, the "Down" button. At this stage programming will be finished.



Conexión eléctrica
Wiring

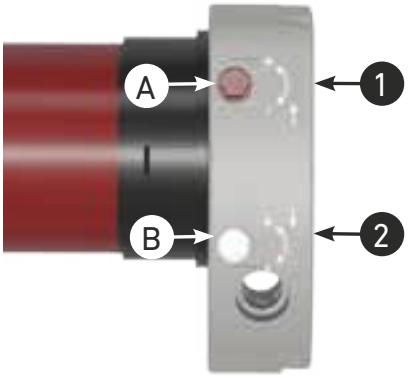


Conexionado del motor.
Motor wiring.

Regulación de los finales de carrera
Ends of stroke adjusting

- Las flechas "1" y "2", indican los dos sentidos de rotación del tubo de enrollado.
- Al sentido de rotación "1", le corresponde el tornillo de regulación "A".
- Al sentido de rotación "2", le corresponde el tornillo de regulación "B".
- Si se gira el tornillo de regulación hacia el signo "+", el motor/tubo de enrollado, puede realizar un número mayor de rotaciones; si se gira el tornillo de regulación hacia el signo "-", disminuye el número de rotaciones.

- *Arrows "1" and "2" indicate the two directions of rotation of the rolling tube.*
- *Adjustment screw "A" corresponds to direction of rotation "1".*
- *Adjustment screw "B" corresponds to direction of rotation "2".*
- *Turning the adjustment screw towards the "+" mark allows the motor/ rolling tube to make a greater number of rotations; turning the adjustment screw towards the "-" mark decreases the number of rotations.*



Copia de emisores
Copy of remote controls

Paso 1. Pulsaremos 2 veces el botón "P2" del emisor ya programado y a continuación pulsaremos 1 vez el botón "P2" del nuevo emisor. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que el emisor ha quedado programado.

Step 1. *We will press twice the "P2" button of the remote control already programmed and then, will press once the "P2" button of the new transmitter. A short movement up and down will indicate that the remote control has been programmed.*

Borrado completo de la memoria
Full-erase of the memory

Paso 1. Pulsaremos 1 vez el botón "P2" del emisor, a continuación el botón de "Stop" y por último el botón "P2" de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que la memoria del motor está reseteada.

Step 1. *We will press once the "P2" button of the remote control, then the "Stop" button and finally the "P2" button again. A short movement up and down will indicate that the motor memory has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el motor, empezaríamos la programación desde el **Paso 1** de la página 119.

*If after this point we want to reprogram the motor, we would start programming since **Step 1** at page 119.*

Emisores pared
Wall transmitters

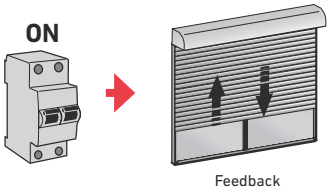
Programación finales de carrera
Ends of stroke programming

Imprescindible colocar el motor en el eje de arrastre para realizar la programación.
Se debe programar alimentando los motores de uno en uno.
En el emisor de 15 canales, siempre dejaremos libre el canal 0.
Pulsando simultaneamente las teclas marcadas en rojo, corresponde al botón "P2".

It is mandatory to place the motor in the driving axis for carrying out programming.
Programming must be done always powering the motors one by one.
In the 15 channels remote control, leave always free channel 0.
Pulsando simultaneamente las teclas marcadas en rojo, corresponde al botón "P2".

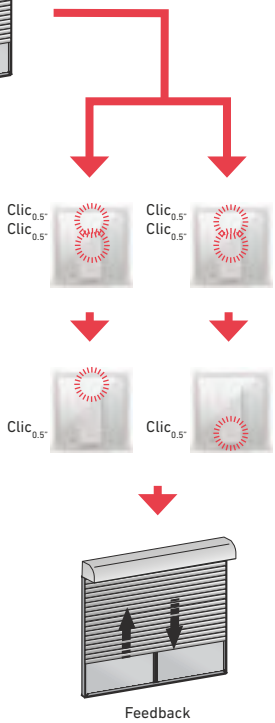
Paso 1. Corriente "ON".
Con un pitido y un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que está alimentado.

Step 1. *Current "ON".*
With a beep and a short movement up and down the motor indicates that is powered.

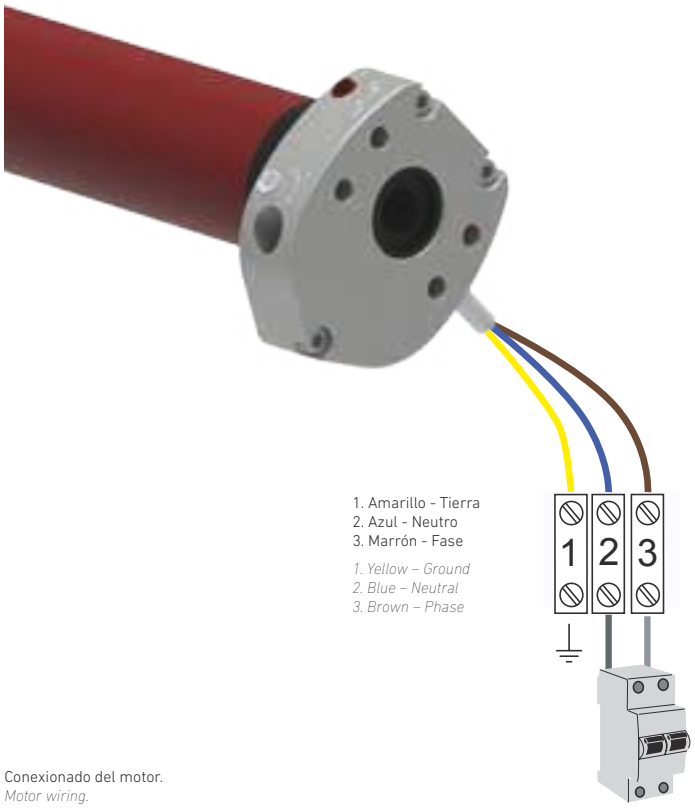


Paso 2. Reconocimiento del mando y sentido de giro.
Pulsaremos 2 veces "Subida y Stop" simultaneamente durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Subida". Con un breve movimiento de subida y bajada el motor nos indica que el emisor está reconocido.
En caso de que el sentido de giro no sea correcto, desconectaremos de corriente durante 5 seg., conectaremos y empezaremos de nuevo pulsando 2 veces "Subida y Stop" durante 0.5 seg. y a continuación el botón de "Bajada".

Step 2. *Remote control recognition and direction of rotation.*
We will press twice "Up and Stop" simultaneously during 0.5 seconds and then the "Up" button. With a short movement up and down the motor indicates that the remote control has been recognized. In case the direction of rotation is not right, we will disconnect power for 5 seconds, will connect again and will start pressing twice "Up and Stop" during 0.5 seconds and then, the "Down" button.



Conexión eléctrica
Wiring

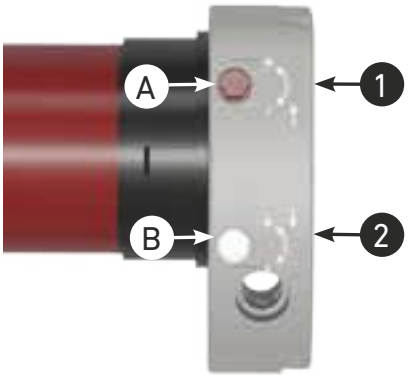


Conexionado del motor.
Motor wiring.

Regulación de los finales de carrera
Ends of stroke adjusting

- Las flechas "1" y "2", indican los dos sentidos de rotación del tubo de enrollado.
- Al sentido de rotación "1", le corresponde el tornillo de regulación "A".
- Al sentido de rotación "2", le corresponde el tornillo de regulación "B".
- Si se gira el tornillo de regulación hacia el signo "+", el motor/tubo de enrollado, puede realizar un número mayor de rotaciones; si se gira el tornillo de regulación hacia el signo "-", disminuye el número de rotaciones.

- *Arrows "1" and "2" indicate the two directions of rotation of the rolling tube.*
- *Adjustment screw "A" corresponds to direction of rotation "1".*
- *Adjustment screw "B" corresponds to direction of rotation "2".*
- *Turning the adjustment screw towards the "+" mark allows the motor/ rolling tube to make a greater number of rotations; turning the adjustment screw towards the "-" mark decreases the number of rotations.*



Copia de emisores
Copy of remote controls

Paso 1. Pulsaremos 2 veces "Stop y Subida" simultaneamente del emisor ya programado y a continuación pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" simultaneamente del nuevo emisor. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que el emisor ha quedado programado.

Step 1. *We will press twice "Stop and Up" simultaneously at the remote control already programmed and then, will press once "Stop and Up" simultaneously at the new transmitter. A short movement up and down will indicate that the remote control has been programmed.*

Borrado completo de la memoria
Full-erase of the memory

Paso 1. Pulsaremos 1 vez "Stop y Subida" simultaneamente del emisor, a continuación el botón de "Stop" y por ultimo "Stop y Subida" simultaneamente de nuevo. Un breve movimiento de subida y bajada nos indicará que la memoria del motor está reseteada.

Step 1. *We will press once "Stop and Up" simultaneously at the remote control, then the "Stop" button and finally "Stop and Up" simultaneously again. A short movement up and down will indicate that the motor memory has been reset.*

Atención • *Attention*

Si tras este punto deseamos volver a programar el motor , empezaríamos la programación desde el Paso 1 de la página 121.

*If after this point we want to reprogram the motor, we would start programming since **Step 1** at page 121.*

gaviota

toldos y persianas inteligentes

gaviota

smart awnings and rolling shutters

GAVIOTA SIMBAC, S.L.
Autovía de Alicante A-31, Km.196
03630 Sax (Alicante) - España / Spain
Tel. +34 965 474 200 • Fax +34 965 475 680
International Dept.: +34 966 968 276 • Fax +34 966 968 075
motores@gaviotasimbac.com - export@gaviotasimbac.com
www.gaviotasimbac.com

REF. 0000-000 • GAVIOTA SIMBAC, S.L. • ENERO 2014 © COPYRIGHT RESERVED