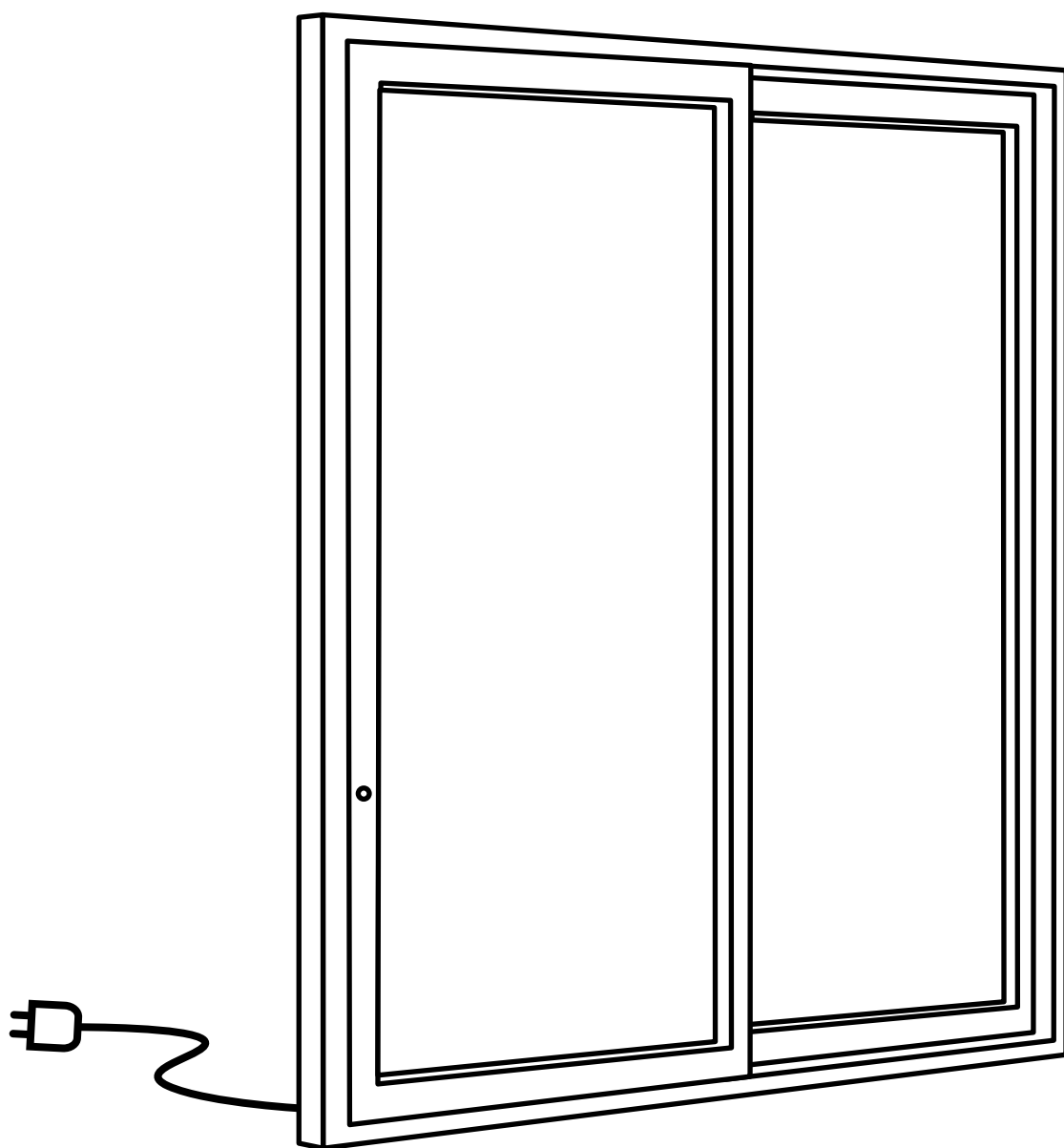
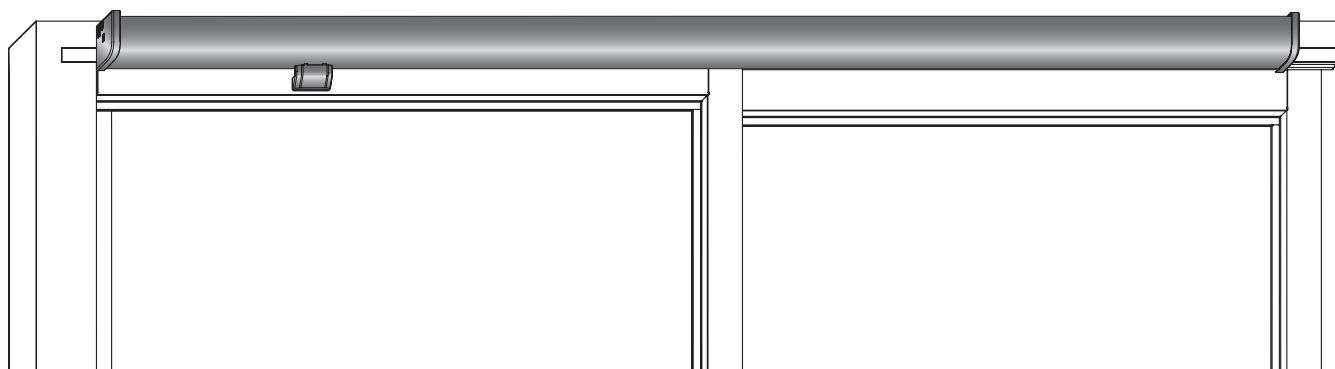


Instrucciones de uso y seguridad.

Puerta corredera
elevadora motorizada.





Contenido

1. Información general	3
2. Instrucciones de seguridad	4
3. Funciones del dispositivo	5
4. Campo de aplicación	7
5. Volumen de suministro	8
6. Análisis de peligros y riesgos del lugar de instalación	10
7. Montaje	11
8. Puesta en servicio - esquema A	33
9. Programación parada intermedia - esquema A	35
10. Uso - esquema A	36
11. Puesta en servicio - esquema C	38
12. Programación parada intermedia - esquema C	41
13. Uso - esquema C	42
14. Funcionamiento de emergencia manual	45
15. Cuidado y mantenimiento	46
16. Solución de problemas	47
17. Datos técnicos	48
18. Accesorios	48
19. Notas sobre la responsabilidad del producto	49
20. Comentarios sobre la documentación	49
21. Declaración de incorporación CE	50

1. Información general

Antes de la puesta en servicio del sistema de corredera elevadora DRIVE axxent HSA smart, leer detenidamente estas instrucciones de uso y de montaje.

1.1 Destinatarios de esta documentación

- Esta documentación está dirigida a empresas especializadas y a usuarios finales.
- Todas las instrucciones aquí descritas para el montaje, la puesta en funcionamiento, la reparación y los trabajos de mantenimiento sólo deberán ser llevadas a cabo por técnicos electricistas, que hayan sido formados y dispongan de experiencia en el montaje, la puesta en funcionamiento, así como en el mantenimiento y la reparación de motorizaciones.
- Todas las instrucciones aquí descritas para el uso y la conservación están dirigidas a los usuarios finales.
- Una vez finalizado el montaje, la empresa de montaje está obligada a entregar las instrucciones de uso y de montaje al usuario final y a instruir al usuario/propietario del edificio.

1.2 Uso adecuado

- El sistema DRIVE axxent HSA smart abre y cierra de forma electromotriz ventanas o balconeras con herraje de corredera elevadora (p. ej., PORTAL HS).
- De forma estándar, el sistema DRIVE axxent HSA smart no es adecuado para el uso en piscinas y/o espacios húmedos. Las fabricaciones especiales son sólo posibles y admisibles previa petición a SIEGENIA y una vez haya sido revisado por ésta.
- Utilice el DRIVE axxent HSA smart sólo con herrajes y accesorios originales de SIEGENIA.
- El motor de corredera SA debe estar siempre accesible y desmontable para trabajos de mantenimiento y servicio (p. ej., las barras de cortinas, lámparas, revestimientos de techo, cajas de persianas o similares no deberán impedir el desmontaje).
- Se deben observar las indicaciones de ASR A 1.6, de la hoja de datos VFF KB.01 y de la norma EN 12453 para ventanas, puertas y portales a motor.
- En caso de uso comercial, se deben observar además las disposiciones de seguridad del seguro de accidentes.
- Una vez finalizado el montaje del DRIVE axxent HSA smart, se deberá realizar un desplazamiento de referencia y uno de aprendizaje y de medición durante la primera puesta en servicio.

1.3 Uso no adecuado

- Las correderas elevadoras equipadas con el sistema de corredera elevadora DRIVE axxent HSA smart no se deben utilizar como puerta de escape en caso de incendio.
- Quedan expresamente prohibidas todas las aplicaciones y casos de aplicación que no correspondan al uso previsto, así como todas las adaptaciones o cambios en el producto y en todos sus componentes que no hayan sido autorizados expresamente por SIEGENIA. En caso de inobservancia de esta disposición, SIEGENIA no asume ninguna responsabilidad por daños en personas o materiales.

1.4 Medidas

- Todas las medidas en esta documentación están indicadas en mm.

2. Instrucciones de seguridad

Riesgo de muerte y de lesiones. Las instalaciones accionadas por motor eléctrico pueden atrapar y aplastar manos, brazos, piernas y pies.

- En la zona de compás y de cierre de la instalación, no debe haber partes del cuerpo ni objetos.
- Especialmente al descender las correderas elevadoras, asegúrese de que ninguna parte del cuerpo u objeto se encuentre debajo de la hoja corredera elevadora.
- No deje niños sin supervisión junto a la corredera elevadora.

Riesgo de muerte y de lesiones por descarga eléctrica o fuego. Las instalaciones accionadas por motor eléctrico pueden provocar fuego por sobrecalentamiento.

- Enchufe el euroconector del cable de conexión de serie sólo en una toma de corriente adecuada de la red de corriente alterna de 230 V.
- Los trabajos necesarios en la red de corriente alterna de 230 V deben ser realizados sólo por un técnico electricista especializado.
- Observe las disposiciones actuales de la VDE (p. ej., VDE 0100).
- Durante todos los trabajos en la red de tensión o de instalación doméstica, respete estrictamente las normativas específicas del país.
- Si el propietario se encarga del tendido del cable de corriente, es necesaria una separación de seguridad omnipolar, ya que la fuente de alimentación no tiene interruptor de desconexión de red propio.
- Los cables de alimentación eléctrica bajo revoque para el sistema de corredera elevadora DRIVE axxent HSA smart deben embornarse en cajas de derivación. Estas cajas de derivación deberán mantenerse accesibles para el mantenimiento.
- A la hora de limpiar la hoja corredera elevadora y los motores, asegúrese siempre de que no entre ningún líquido en el interior del sistema de corredera elevadora DRIVE axxent HSA smart para no deteriorar la electrónica.
- En caso de avería, encomiende la reparación del aparato sólo a un técnico especialista.

Riesgo de lesiones por la caída de objetos.

- No depositar o colocar ningún objeto sobre el DRIVE axxent HSA smart.

Riesgo debido a manipulaciones ajenas en los dispositivos WLAN de SIEGENIA. Para proteger su sistema de manipulaciones ajenas, observe las siguientes indicaciones:

- Cada dispositivo WLAN de SIEGENIA está protegido por dos contraseñas (usuario y administrador). Estas contraseñas se deberán modificar siempre tras la primera instalación y no se deben mantener nunca en el estado de suministro.
- Si los dispositivos WLAN de SIEGENIA están integrados en la red WLAN de su casa, ésta se deberá utilizar de forma codificada.
- Seleccionar contraseñas seguras, compuestas por mayúsculas y minúsculas, números y caracteres especiales.

3. Funciones del dispositivo

3.1 Descripción del producto general

- El DRIVE axxent HSA smart es un sistema de corredera elevadora motorizado para el bloqueo y desbloqueo y el desplazamiento de hojas correderas elevadoras (correderas elevadoras esquema A y C).
- El DRIVE axxent HSA smart puede gestionarse mediante tablet o smartphone y ofrece funciones adicionales del dispositivo a través de la App SI Comfort. Tener en cuenta para ello las instrucciones de inicio rápido adjuntas (H47. MOTS005ES).
- El motor de corredera SA dispone de una desconexión de seguridad electrónica (véanse "3.3 Indicaciones para la desconexión de seguridad y para la protección antiaprisionamiento" en la página 6).
- Para continuar aumentando la seguridad en la zona de paso, el motor de corredera SA con tarjeta de terminal ofrece la posibilidad de integrar una cortina óptica. Si se introduce un obstáculo en el recorrido de desplazamiento de la hoja corredera elevadora, ésta se detiene inmediatamente.
- Si se produce un fallo general de corriente, el DRIVE axxent HSA smart se puede manejar manualmente con una llave de emergencia.
- La hoja corredera elevadora se puede desplazar hacia una posición intermedia de libre programación (parada intermedia).
- La hoja corredera elevadora se puede desplazar hacia una posición de microventilación asegurada (sólo en PORTAL HS).

3.2 Control

El sistema DRIVE axxent HSA smart ofrece las siguientes posibilidades para el control:

Funcionamiento	Posición final de la hoja corredera elevadora	Pulsador en el motor elevador	App SI Comfort	Mando a distancia por infrarrojos (accesorio opcional)	Pulsador del lugar de instalación
Desplazamiento de referencia	cerrada y bloqueada	✓	—	—	—
Desplazamiento de aprendizaje y medición	cerrada y bloqueada	✓	—	—	—
Abrir	desbloqueada y abierta	✓	✓	✓	✓
Cerrar	cerrada	—	✓	✓	✓
Bloquear	cerrada y bloqueada	✓	✓	✓	✓
Parada intermedia	ancho de apertura limitado y de libre elección	✓	✓	✓	—
Microventilación	posición de microventilación (bloqueada en el perno de cierre/cerrojo)	—	✓	✓	—
Microventilación de 10 min.		✓	✓	✓	—
Microventilación con temporizador (0–60 min.)		—	✓	—	—
Abrir hasta la posición final	desbloqueada y completamente abierta (hasta el tope)	✓	—	—	✓

3.3 Indicaciones para la desconexión de seguridad y la protección antiaprisionamiento

Indicaciones generales para la desconexión de seguridad

En cuanto se bloquea el deslizamiento de una hoja corredera elevadora (p. ej., al sujetarla o con obstáculos), la hoja corredera elevadora controlada se para, se desplaza durante aprox. 4 seg. hacia la dirección contraria y entonces se detiene definitivamente (véase la figura más abajo).

Para aumentar la seguridad en la zona del borde posterior del compás, entre la hoja y el marco de la corredera elevadora, la hoja corredera elevadora se desplaza en el modo normal electromotorizado sólo hasta una posición de apertura definida.



Desconexión de seguridad en caso de equipamiento con cortina óptica

Si se requiere una seguridad adicional, se deberá solicitar la tarjeta de terminal opcional. Suministrable con preparación para el equipamiento con cortina óptica. Para evitar lesiones y desperfectos, la desconexión de seguridad se realiza con una parada inmediata de la hoja corredera elevadora. Si está equipada con una cortina óptica, la hoja corredera elevadora se abre por completo hasta su tope.



3.4 Indicador LED

El LED se encuentra en el borde inferior del motor de corredera SA. Prestar atención a los indicadores luminosos del LED. La siguiente tabla muestra las diversas indicaciones y su significado:

Función y significado	LED
Test del sistema	parpadea en amarillo o alternando en rojo/verde
Programar	parpadea en rojo
Desplazamiento hacia la posición "Abrir"	en verde fijo
Desplazamiento hacia la posición "Cerrar/bloquear"	en rojo fijo
Microventilación de 10 min. (temporizador en funcionamiento)	parpadea en verde
Microventilación (sin temporizador)	apagado
Parada intermedia (ancho de apertura limitado)	apagado
Bloqueada	apagado
tras fallo general de corriente	parpadea en rojo

4. Campo de aplicación

	Esquema A	Esquema C
Ancho interior del marco (RIB) tamaño 1	2144 mm – 2794 mm	4284 mm – 5584 mm ¹
Ancho interior del marco (RIB) tamaño 2	2795 mm – 4099 mm	5585 mm – 8194 mm ¹
Ancho interior del marco (RIB) tamaño 3	4100 mm – 6666 mm	8195 mm – 13328 mm ¹
Alto de hoja ² (estándar en PORTAL HS)	1175 mm – 2675 mm	1175 mm – 2675 mm
Peso de hoja PORTAL HS 200	máx. 200 kg	máx. 200 kg
Peso de hoja PORTAL HS 300	máx. 300 kg	máx. 300 kg
Peso de hoja PORTAL HS 400	máx. 400 kg	máx. 400 kg
Peso máx. de hoja permitido para DRIVE axxent HSA smart	máx. 400 kg	máx. 400 kg
Aguja (cremona) PORTAL HS 200	27,5 mm	27,5 mm
Aguja (cremona) PORTAL HS 300	37,5 mm	37,5 mm

¹⁾ según motor de corredera = RIB/2

²⁾ en caso de alto de hoja diferente (bajo demanda), tener en cuenta la longitud especial de cable.

Figura a medida - esquema A

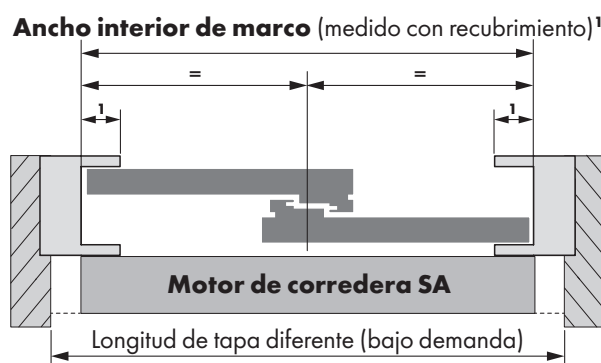
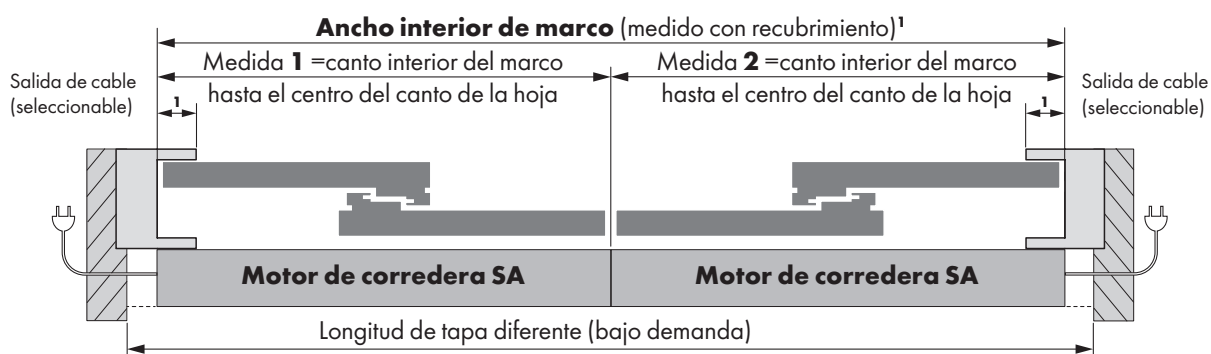


Figura a medida - esquema C



5. Volumen de suministro

Unidades	Tamaño según motor de corredera DRIVE axxent HSA smart	Campo de aplicación en mm	Colores y acabados
1	Esquema A, tamaño 1 (cada uno un motor para corredera izquierda o derecha)	2144 - 2794	blanco RAL 9003 plata RAL 9006
1	Esquema A, tamaño 2 (cada uno un motor para corredera izquierda o derecha)	2795 - 4099	
1	Esquema A, tamaño 3 (cada uno un motor para corredera izquierda o derecha)	4100 - 6666	
1	Esquema C, tamaño 1 (cada uno un motor para corredera izquierda y derecha)	4284 - 5584	
1	Esquema C, tamaño 2 (cada uno un motor para corredera izquierda y derecha)	5585 - 8194	
1	Esquema C, tamaño 3 (cada uno un motor para corredera izquierda y derecha)	8195 - 13328	

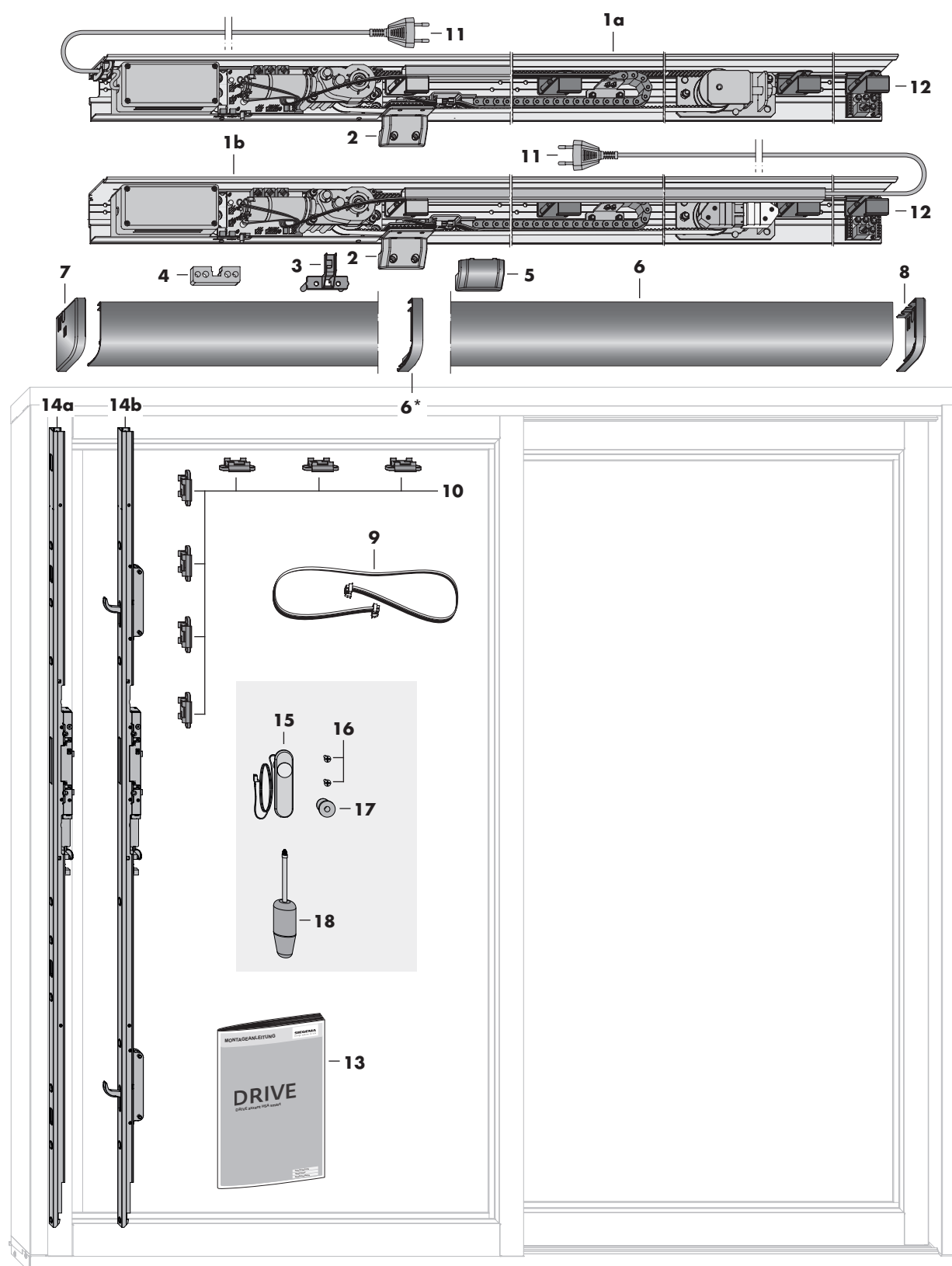
Pos.	Unidades según esquema		Contenido cartón motor de corredera SA	Modelo
A	C			
1a	1	-	Esquema A - motor de corredera SA	incl. fuente de alimentación 24 V
1b	-	2	Esquema C - motor de corredera SA	
2	1	2	Arrastrador	para motor de corredera SA
3	1	2	Zócalo del arrastrador	para hoja corredera elevadora arriba
4	1	2	Placa de suplemento (de 2,5 / 5 / 8 / 10 mm de grosor dependiendo del sistema de perfil)	para arrastrador en la hoja corredera elevadora arriba
5	1	2	Tapa M	para arrastrador
6	1	1	Perfil de recubrimiento SA (hasta una longitud total de 7000 mm)	para motor de corredera SA
	-	2	Perfil de recubrimiento SA con conector de perfiles (a partir de una longitud total de 7000 mm)	
7	1	1	Tapa SA izquierda	para perfil de recubrimiento SA
8	1	1	Tapa SA derecha	para perfil de recubrimiento SA
9	1	2	Cable de la hoja (cable plano, 6 conductores)	para motor de corredera SA
10	12	24	Sujetacables	clipable y atomillable
11	1	1	Cable de alimentación con euroconector	en el motor de corredera SA, longitud de cable 5 m
12	1	1	Tarjeta de terminal (opcional)	para conexión cortina óptica*
13	1	1	Instrucciones de uso y de montaje	

*p. ej., si el resultado del análisis de riesgo requiere una cortina óptica

Pos.	Uds.		Contenido cartón cremona motorizada	Modelo
14a	1	2	Cremona motorizada axxent RGB	Tamaño 220, alto de hoja 1786 - 2285
				Tamaño 260, alto de hoja 2286 - 2685
14b	1	2	Cremona motorizada axxent SHG	Tamaño 220, alto de hoja 1786 - 2285
				Tamaño 260, alto de hoja 2286 - 2685

Pos.	Uds.		Contenido cartón motor elevador HA	Modelo
15	1	2	Botón de mando axxent HSA	
16	2	4	Tornillo magnético	para motor elevador HA
17	1	2	Tope HS-H	para motor elevador HA
18	1	1	Llave de emergencia	

5.2 Desglose general de componentes y accesorios



6. Análisis de peligros y riesgos del lugar de instalación

Para evaluar los posibles peligros que puedan surgir de una ventana motorizada y poder tomar las medidas de protección necesarias, se deberá efectuar una evaluación de riesgos ya durante la fase de planificación. El análisis de riesgos proporciona la información necesaria para evaluar los riesgos y poder tomar decisiones acerca de la seguridad de los elementos de ventana. En el DRIVE axxent HSA smart se generan puntos de aplastamiento y corte en la corredera elevadora. En función de la situación individual del edificio y del uso que se haga (p. ej. personas que necesitan protección, edificios comerciales), deberá realizarse un análisis de riesgos y peligros ya durante la fase de planificación según la hoja de datos VFF KB.01 y la directiva de maquinaria actual para la configuración de los dispositivos de seguridad y la situación de montaje.

6.1 Análisis de peligros y riesgos:

- tiene en cuenta las medidas de protección necesarias en la fase de planificación
- se debe efectuar a más tardar antes de la puesta de funcionamiento
- indica cómo se pueden excluir o reducir los posibles peligros en el sistema de ventanas, teniendo en cuenta la situación de montaje concreta y el círculo de usuarios
- hace referencia a los posibles riesgos residuales

Se deberán controlar los siguientes puntos:

- Zona pública o no pública (edificio privado o comercial)
- Lugar de montaje
- Círculo de usuarios (personas autorizadas, personas vulnerables o personas cualificadas)
- Condiciones estructurales especiales
- Tipo de control de acceso
- Las peticiones de seguridad adicional se pueden garantizar con una cortina óptica

6.2 Instrucciones de montaje e instalación

- Utilizar cables de alimentación flexibles (tender tubos vacíos si fuera necesario)
- Durante el cableado, se deberán evitar desperfectos provocados por aplastamiento, flexión y tracción
- Los cables tendidos en superficie hasta el DRIVE axxent HSA smart se deberán conectar en cajas de derivación (se deberá poder acceder libremente a las cajas de derivación)
- El sistema DRIVE axxent HSA smart deberá ser protegido contra la humedad y de la suciedad de la obra
- Se deberá garantizar una fijación suficiente de los componentes
- Efectuar la conexión a red tan sólo después de un control de funcionamiento mecánico
- Tener en cuenta las directivas de mecanizado pertinentes de los fabricantes de perfiles
- Es importante tener en cuenta las indicaciones de seguridad de estas instrucciones para evitar daños personales y guardarlas de forma correspondiente, en un lugar de fácil acceso

6.3 Cooperación entre gremios y puntos de conexión

En el marco de los trabajos de planificación es imprescindible una coordinación exacta y detallada entre los diferentes gremios. El personal técnico autorizado deberá comprobar previamente la compatibilidad técnica si se conectan componentes de SIEGENIA en instalaciones ajenas o si se mezclan productos de SIEGENIA con piezas de otros fabricantes (p. ej., motores y controles). Se deberán poner a disposición de los gremios participantes las hojas técnicas y las instrucciones de uso y de montaje actuales a tiempo para la comparación de datos.

7. Montaje

7.1 Requisitos para el montaje

Indicaciones generales para el montaje

- La siguiente descripción de montaje es una recomendación de SIEGENIA y describe los pasos de montaje más importantes. La secuencia exacta para el montaje depende entre otras cosas de la corredera elevadora utilizada, del proceso de producción y de las instalaciones del fabricante de ventanas.
- En nuestro portal de descargas encontrará secciones de montaje especiales para el montaje de DRIVE axxent HSA smart:
downloads.siegenia.com/de/00007/index.html

Herramientas necesarias (no incluidas en el volumen de suministro)

- Taladradora
- Broca para madera o metal de Ø 3 mm, Ø 7 mm, Ø 10 mm, Ø 15 mm así como de Ø 20 mm
- Destornillador de estrella (tamaño 2)
- 1 punta de destornillador, 90 mm de longitud
- 2 sargentos
- Cinta métrica
- Fresadora (para cerramientos de madera)
- De 2 a 4 caballetes de montaje
- Recomendación:** para un posicionamiento o fijación sencilla y exacta del arrastrador en la hoja corredera elevadora, SIEGENIA recomienda utilizar la plantilla del arrastrador (véanse los accesorios, página 48).

Material necesario (no incluido en el volumen de suministro)

Tornillos		Unidades (según RIB) * Esquema		para el componente
para cerramientos de madera y de PVC	para cerramientos de aluminio	A	C	
Tornillo de montaje St 4,1 x 38 mm	Tornillo Flow Drill M4 x 18 mm	10-25	20-50	Motor de corredera SA*
		2	4	Arrastrador
		6	12	Sujetacables

Aviso: taladre previamente todos los puntos de atornillado con Ø 3 mm. En el caso de cerramientos de PVC, los tornillos de fijación deben tener una longitud adecuada para penetrar suficientemente en el material de refuerzo y garantizar una fijación óptima. Los materiales para rellenar el motor de corredera SA (p. ej., placas de PVC) de determinados sistemas de perfiles de corredera elevadora los debe aportar el elaborador.

⚠ ADVERTENCIA Riesgo de defectos mecánicos si el sistema DRIVE axxent HSA smart se pone en marcha sin montar.

- › Montar primero el DRIVE axxent HSA smart antes de ponerlo en servicio.
-

Requisitos exigidos a la corredera elevadora

- La corredera elevadora no debe estar doblada.
- La corredera elevadora se debe montar perpendicularmente en el hueco.
- La zapata debe estar correcta y suficientemente calzada, especialmente en el caso de correderas elevadoras anchas o pesadas (p. ej., 400 kg).
- La fuerza de desplazamiento no debe ser $> 60 \text{ N}$.
- Para evitar el peligro de aplastamiento para el cable de conexión en el canal de la hoja, el perno de cierre o el cerrojo para la microventilación se deben montar siempre en el lado de cierre abajo (véanse al respecto los planos de montaje actuales).
- La hoja corredera elevadora debe cerrar homogéneamente en los pernos de cierre o en los cerrojos.
- Antes del montaje, se debe comprobar que el cableado en la hoja corredera elevadora se haya realizado correctamente. La hoja corredera elevadora debe estar preparada para una colocación óptima del cableado en el canal de herraje.
- En el esquema A, la guía de cables eléctricos oculta se debe montar siempre en el lado de cierre del marco horizontal superior de la corredera elevadora.
- En el esquema C, la guía de cables eléctricos oculta se puede montar opcionalmente a la derecha o a la izquierda, en la parte exterior del marco de la corredera elevadora.
- En el esquema C, la hoja pasiva debe estar equipada con un "cerrojo G".

Requisitos exigidos al herraje

- Podrá encontrar información detallada sobre los herrajes referente a los campos de aplicación y los pesos de las hojas en los planos de montaje válidos en cada caso (p. ej., plano de montaje de PORTAL HS 200, PORTAL HS 300 o PORTAL HS 400).
- El herraje debe conmutar con suavidad (capacidad de funcionamiento ilimitada), el par de torsión máximo en la manilla no debe superar los 25 Nm.

Requisitos exigidos al motor

⚠ ADVERTENCIA Riesgo de defectos mecánicos si el sistema DRIVE axxent HSA smart se pone en servicio con cerramientos de corredera elevadora con funcionamiento dificultado.

- › Poner el DRIVE axxent HSA smart en funcionamiento sólo cuando esté garantizada la suavidad de marcha de la corredera elevadora.
-

- El sistema DRIVE axxent HSA smart no ha sido probado como unidad de cierre según ENV 1627-1630.

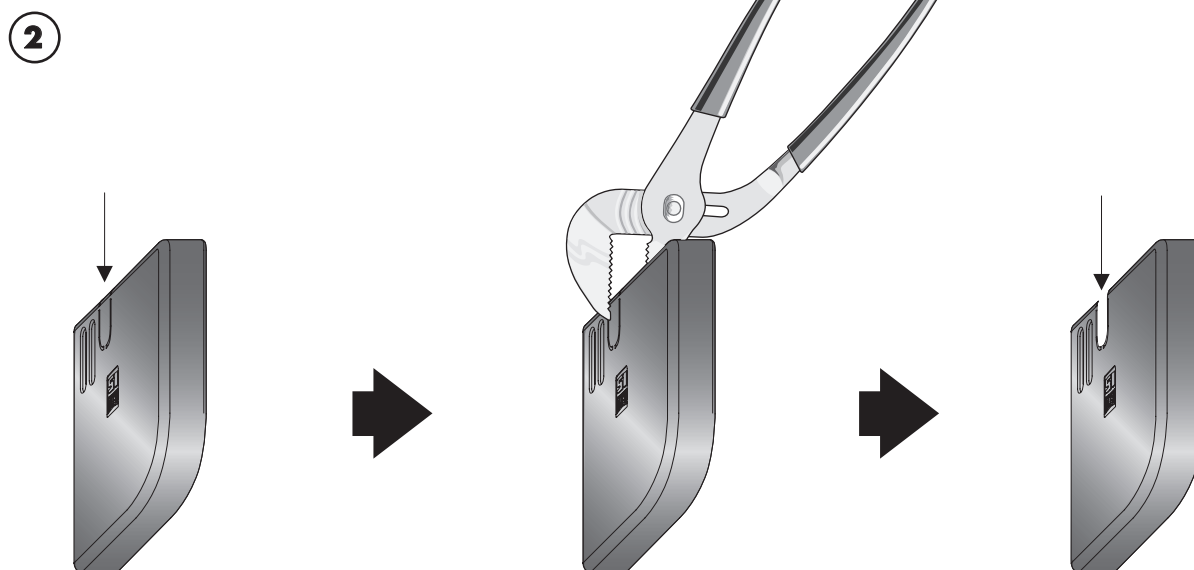
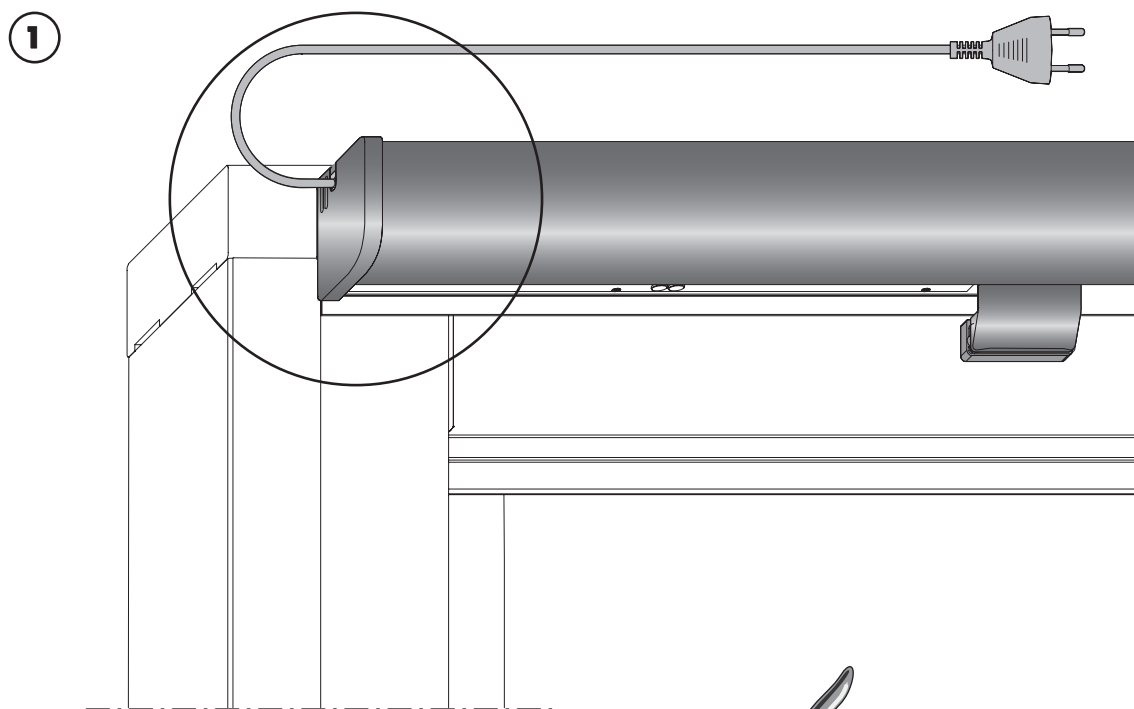
7.2 Indicaciones para el montaje del cable de alimentación

Notas importantes sobre seguridad y montaje

El tendido del cable eléctrico depende de la situación del edificio en cuestión. Existen dos variantes de montaje:

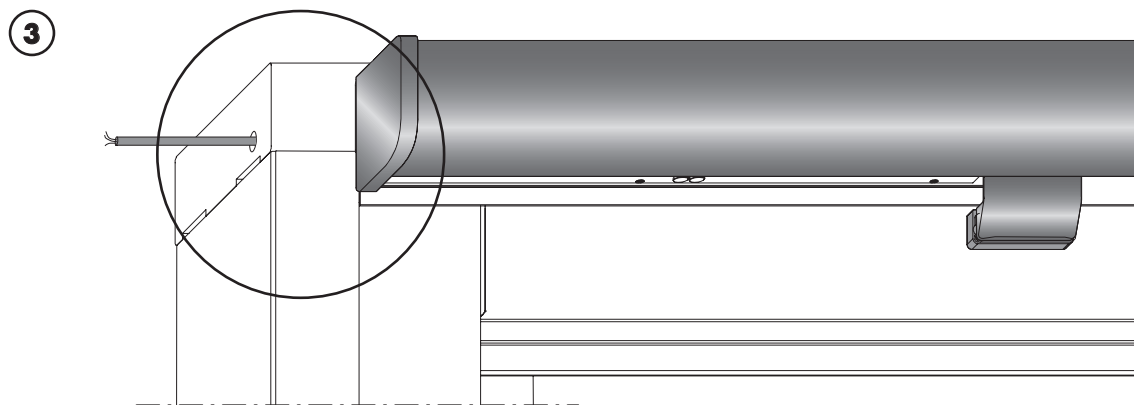
Variante de montaje 1 — tendido de cables de alimentación en superficie

El sistema DRIVE axxent HSA smart se suministra de serie con un cable eléctrico. En el esquema A, la salida del cable se encuentra siempre en el lado de cierre, arriba junto al motor de corredera SA (fig. 1), en el esquema C se puede encontrar opcionalmente en la parte exterior derecha o izquierda del motor de corredera SA. Para la salida del cable se debe realizar una abertura en la tapa SA del perfil de recubrimiento SA (véase fig. 2). En las proximidades de la salida del cable debe haber una toma de corriente adecuada. Es recomendable tender el cable eléctrico en una canaleta de instalación adecuada.

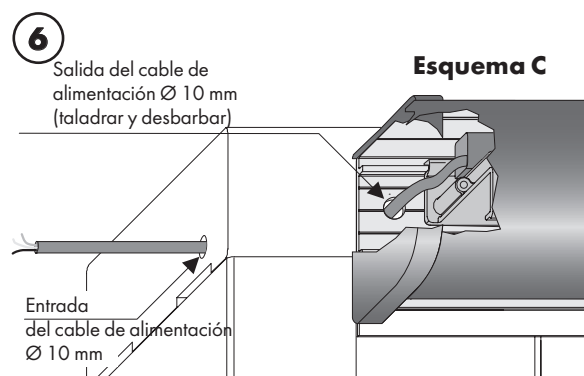
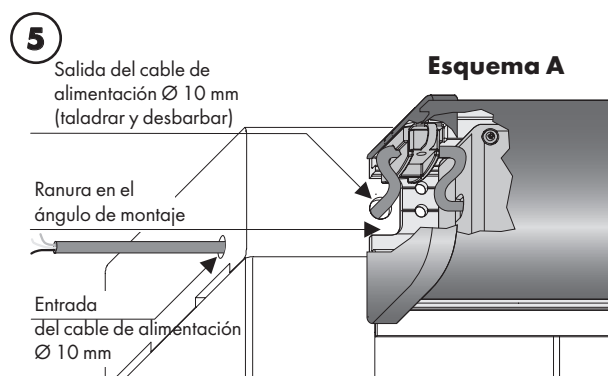
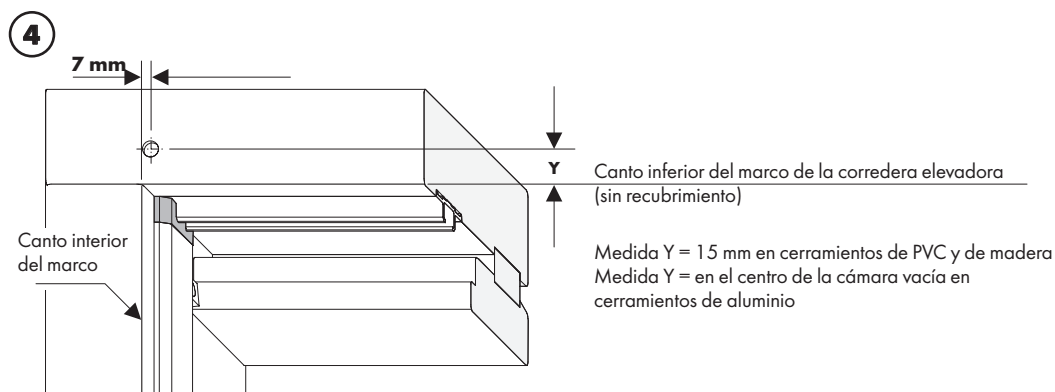


Variante de montaje 2 — tendido de cables de alimentación oculto

El tendido oculto del cable de alimentación, a cargo del propietario, para el motor de corredera SA y la conexión del motor de corredera SA (en el esquema A en la fuente de alimentación, en el esquema C en el conector de 5 polos) debe ser realizado por un electricista cualificado y especializado. Para el tendido de cables de alimentación de correderas elevadoras todavía no montadas (p. ej., en obra nueva y renovación), se tiende oculto un cable flexible a cargo del propietario ($5 \times 1,5 \text{ mm}^2$, incl. conexión) para el pulsador (no se incluye en el volumen de suministro) a través del marco superior de la corredera elevadora (fig. 3).



Para ello, se deben realizar taladros para la entrada y la salida del cable (aprox. $\varnothing 10 \text{ mm}$ cada uno); la distancia desde el centro del taladro hasta el canto interior del marco es de 7 mm (fig. 4). En caso de tendido de cables de alimentación a cargo del propietario, es necesaria una separación de seguridad omnipolar. El extremo pelado del cable de alimentación debe encontrarse dentro de la caja de la fuente de alimentación (esquema A) o del conector de 5 polos (esquema C). La conexión al motor de corredera se realiza según los planos de conexión. En el ángulo de montaje del motor de corredera SA hay una ranura suficientemente grande para la salida del cable en el perfil del marco de la corredera elevadora para el esquema A (fig. 5). En el ángulo de montaje para el esquema C no hay ninguna ranura para la salida del cable (fig. 6). El tendido de cables de alimentación oculta se realiza en el borde superior del marco del lado de cierre hacia el motor de corredera SA.

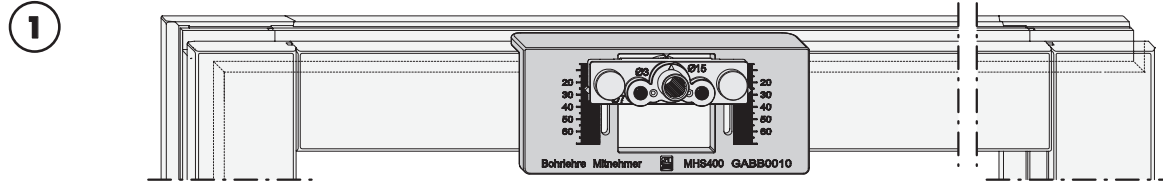


7.3 Taladros y fresados en la hoja corredera elevadora

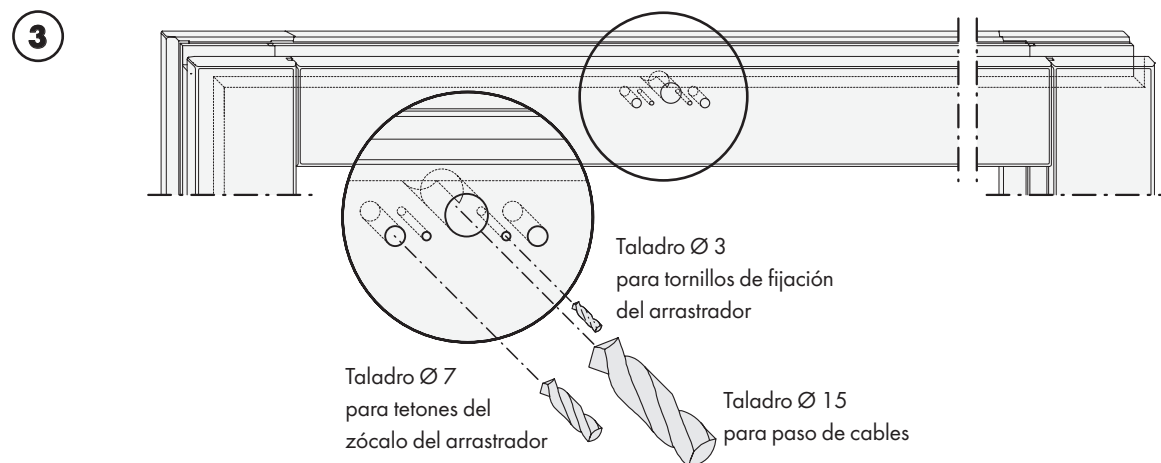
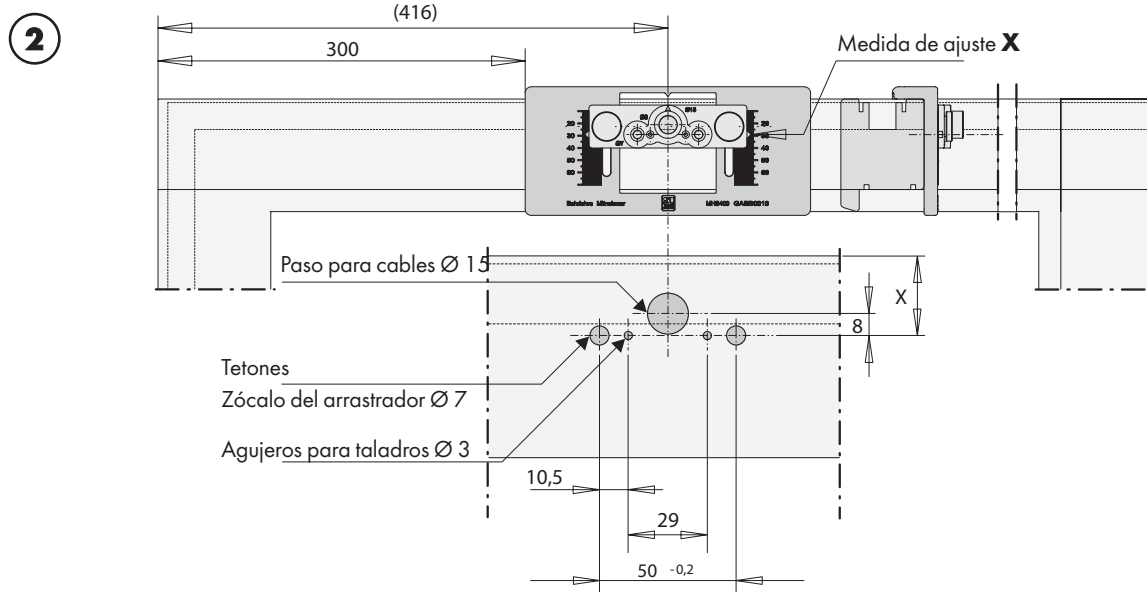
7.3.1 Posicionamiento y ajuste de la plantilla del arrastrador (accesorios)

Colocar la plantilla en posición horizontal en la parte superior de la hoja corredera elevadora (fig. 1), las juntas de la hoja existentes deberán haberse retirado antes. Posicionar y ajustar la plantilla según las cotas (fig. 2).

Efectuar los taladros para el arrastrador arriba, de forma horizontal; respetar el diámetro de taladrado (fig. 3).



Medidas de taladrado y de colocación para los taladros del arrastrador en la hoja corredera elevadora (fig. perfil de madera mano DIN izquierda - mano DIN derecha simétrico)



Atención: Esencial tener en cuenta la medida de ajuste **X** (fig. 2) para el correcto posicionamiento del arrastrador en la hoja corredera elevadora. La correcta medida de ajuste **X** para los respectivos sistemas HS se encuentra en las secciones de montaje para la instalación de DRIVE axxent HSA smart en nuestro portal de descargas:

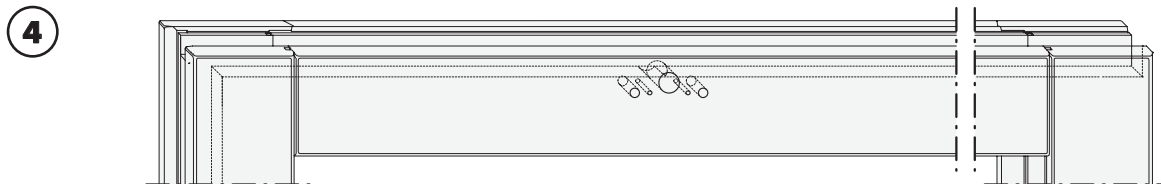
downloads.siegenia.com/de/00007/index.html

7.3.2 Taladro pasante para el tendido del cableado en la hoja corredera elevadora

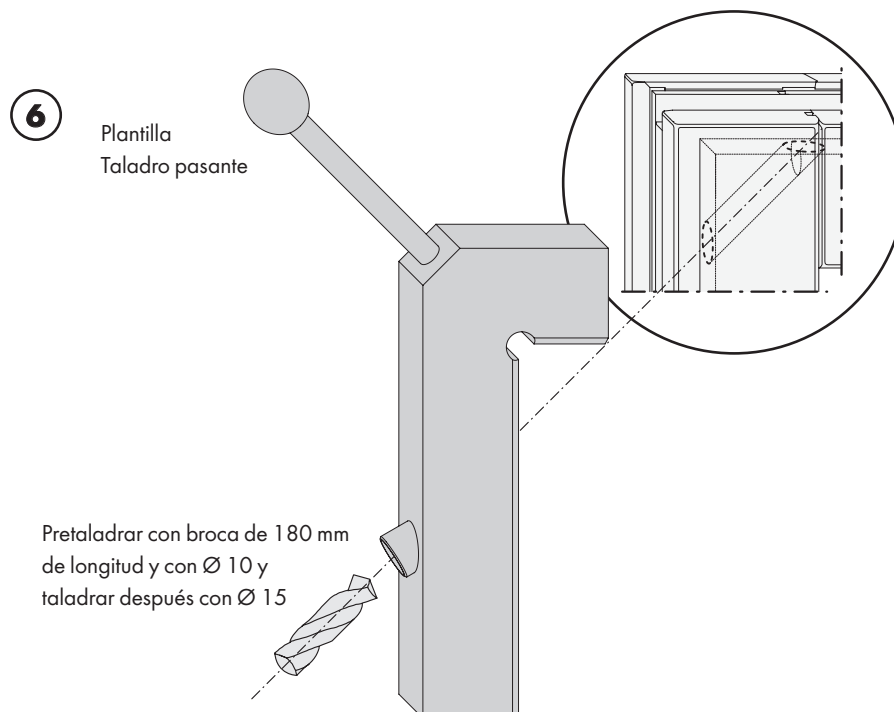
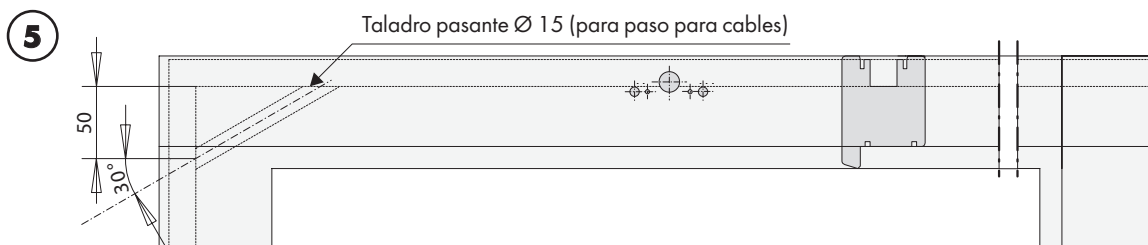
En los cerramientos de madera se necesita un taladro pasante ($\varnothing$ 15 mm) para el tendido del cableado en el canal de la hoja, en la esquina superior del lado de cierre de la hoja corredera elevadora. Para ello se debe taladrar previamente con una broca de 180 mm de longitud y $\varnothing$ 10 mm para, a continuación, taladrar de nuevo con $\varnothing$ 15 mm (fig. 5 y 6).

Para el taladro pasante se puede utilizar la plantilla de taladros pasantes (véase fig. 6) (véase accesorios página 48).

En los perfiles de aluminio y de PVC de correderas elevadoras no es necesario un taladro pasante. En caso necesario, el soporte del deslizador se puede mecanizar de modo que sea posible el tendido del cableado

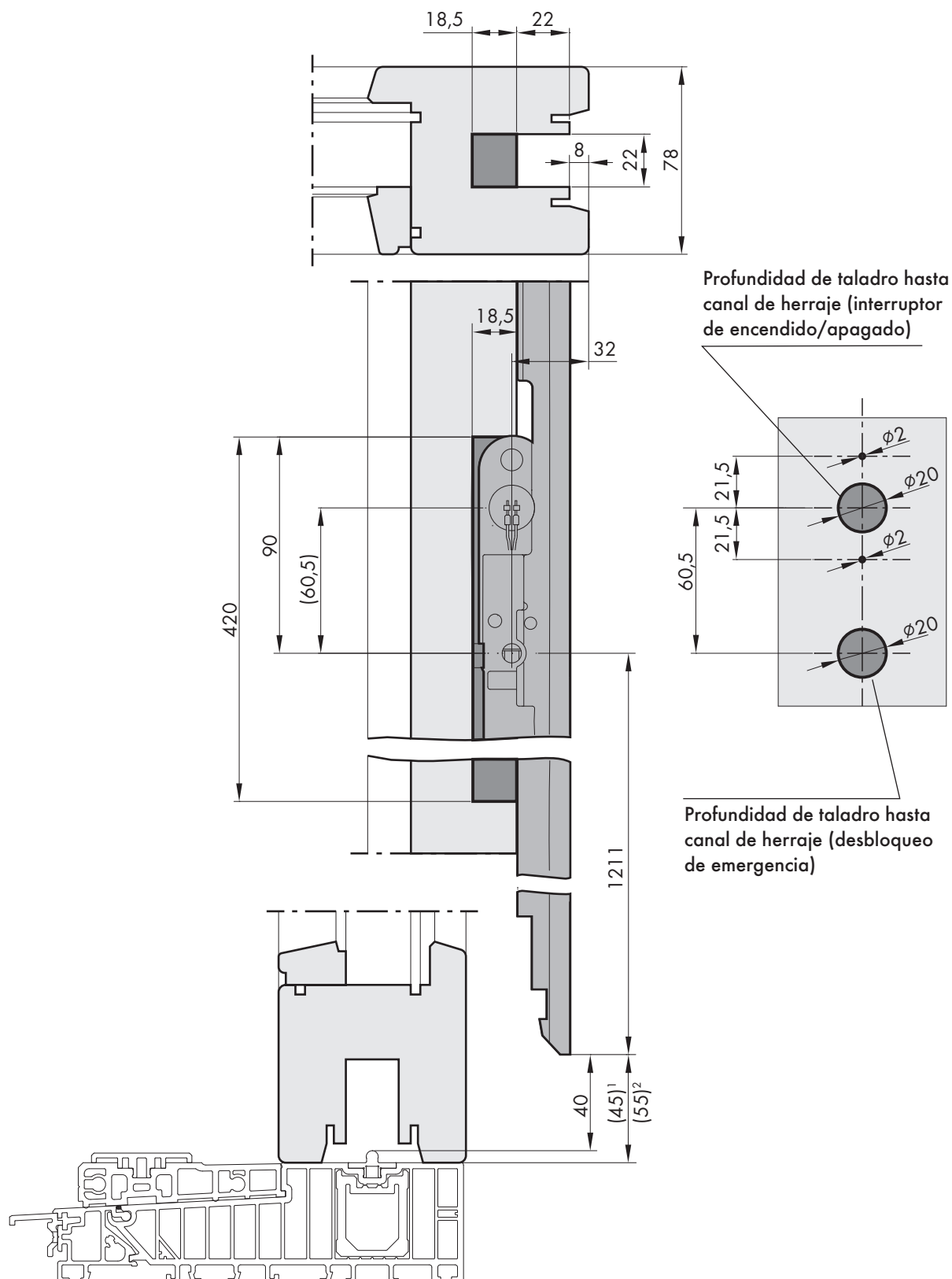


Medidas de taladrado del taladro pasante en la hoja corredera elevadora
(fig. perfil de madera mano DIN izquierda - mano DIN derecha simétrica)



7.3.3 Taladros y fresado para motor elevador HA y paso para cables (ejemplo perfil de madera)

Para los taladros se puede utilizar la plantilla de taladrar del motor elevador (véanse los accesorios página 48).



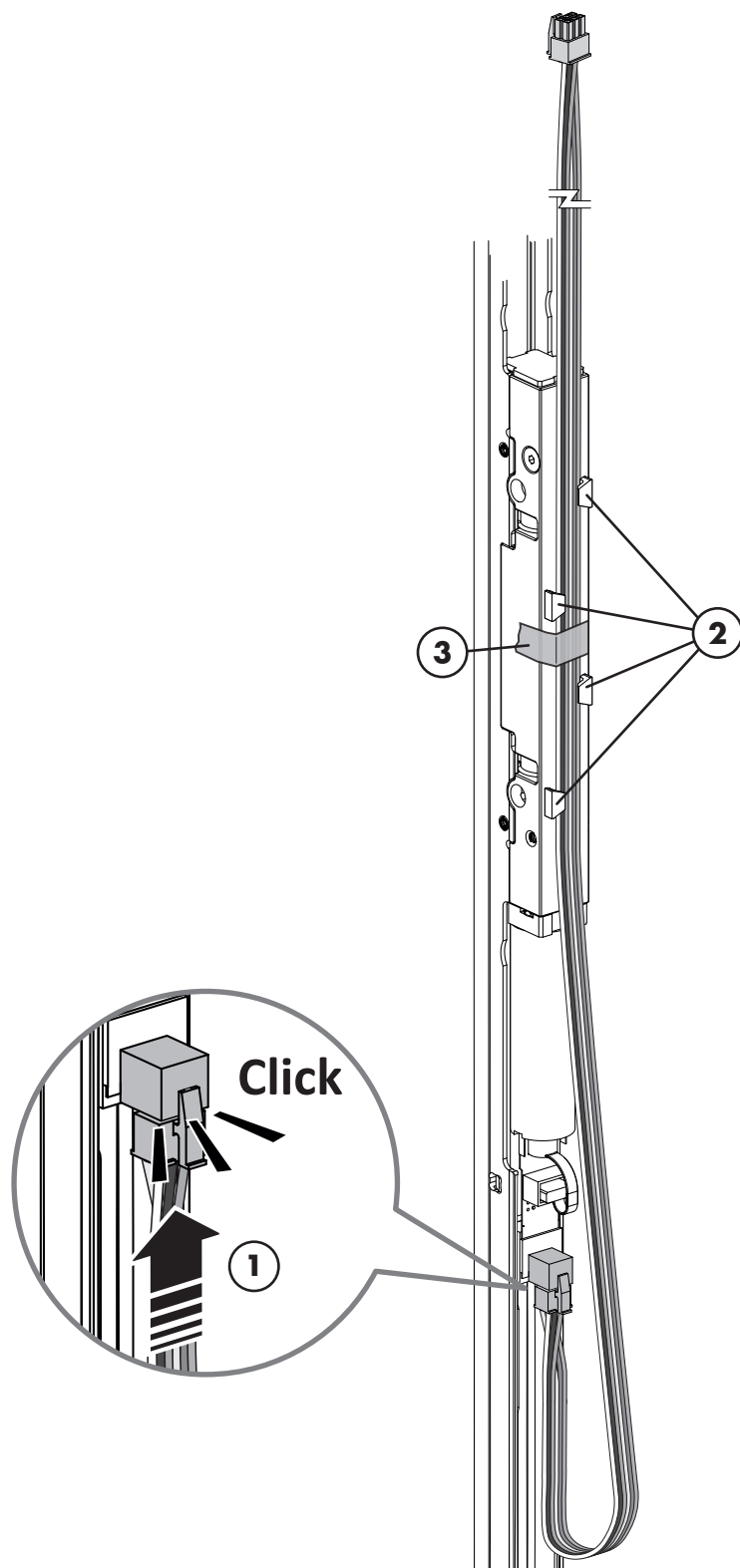
¹ con guía inferior 5 mm

² con guía inferior de 15 mm

7.4 Cableado

7.4.1 Fijar el cable para el motor elevador HA

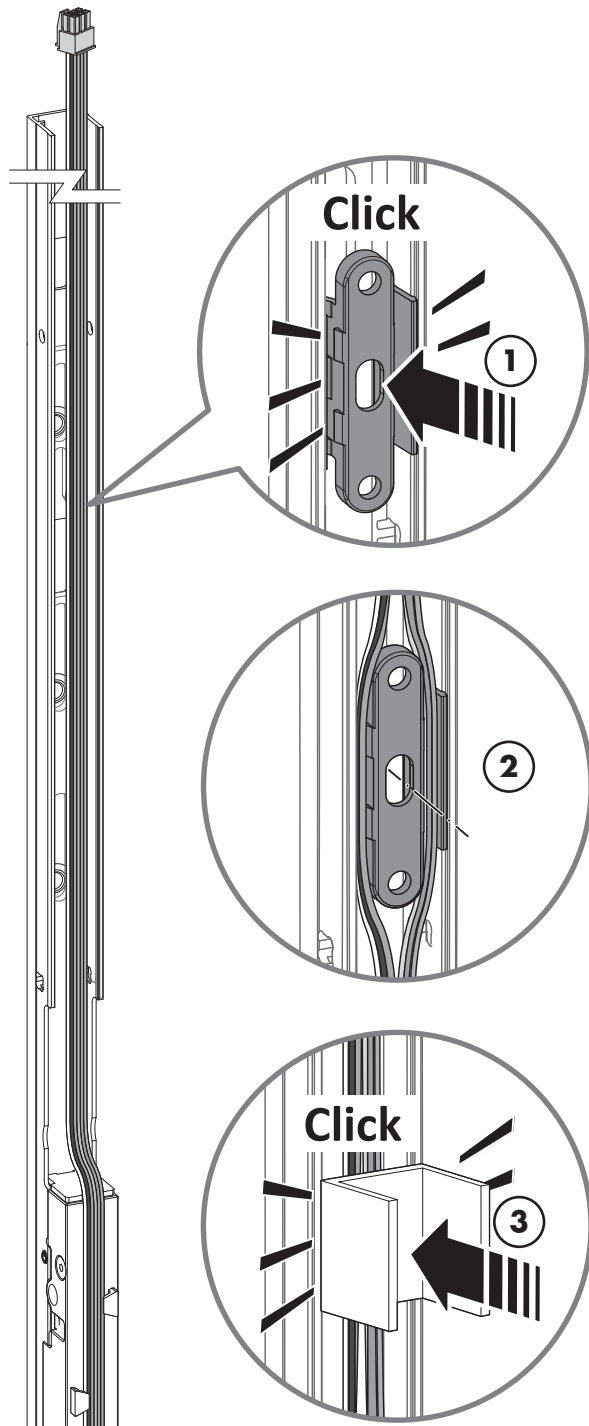
1. Conectar el cable con el motor elevador HA.
2. Insertar el cable en la ruta de cableado de la cremona.
3. Si fuera necesario, el cable se puede fijar adicionalmente con cinta adhesiva.



7.4.2 Guiar el cable a través del perfil de la cremona y fijarlo con sujetacables

Se deberán tener en cuenta las siguientes indicaciones para evitar desperfectos en el cable:

- El cable debe estar libre de partes móviles y no debe estar atrapado
 - Los bordes afilados, especialmente en los cerramientos de aluminio, se deben desbarbar.
1. Clipar los sujetacables en el perfil de la cremona
 2. Dividir el cable plano de 6 conductores en dos grupos de 3 conductores e insertarlos en los sujetacables
¡Atención! Los sujetacables deben quedar a ras con los agujeros para taladro y con el perno de cierre
 3. Clipar los distanciadores por encima y por debajo de los sujetacables (sólo en cerramientos de aluminio y de PVC).



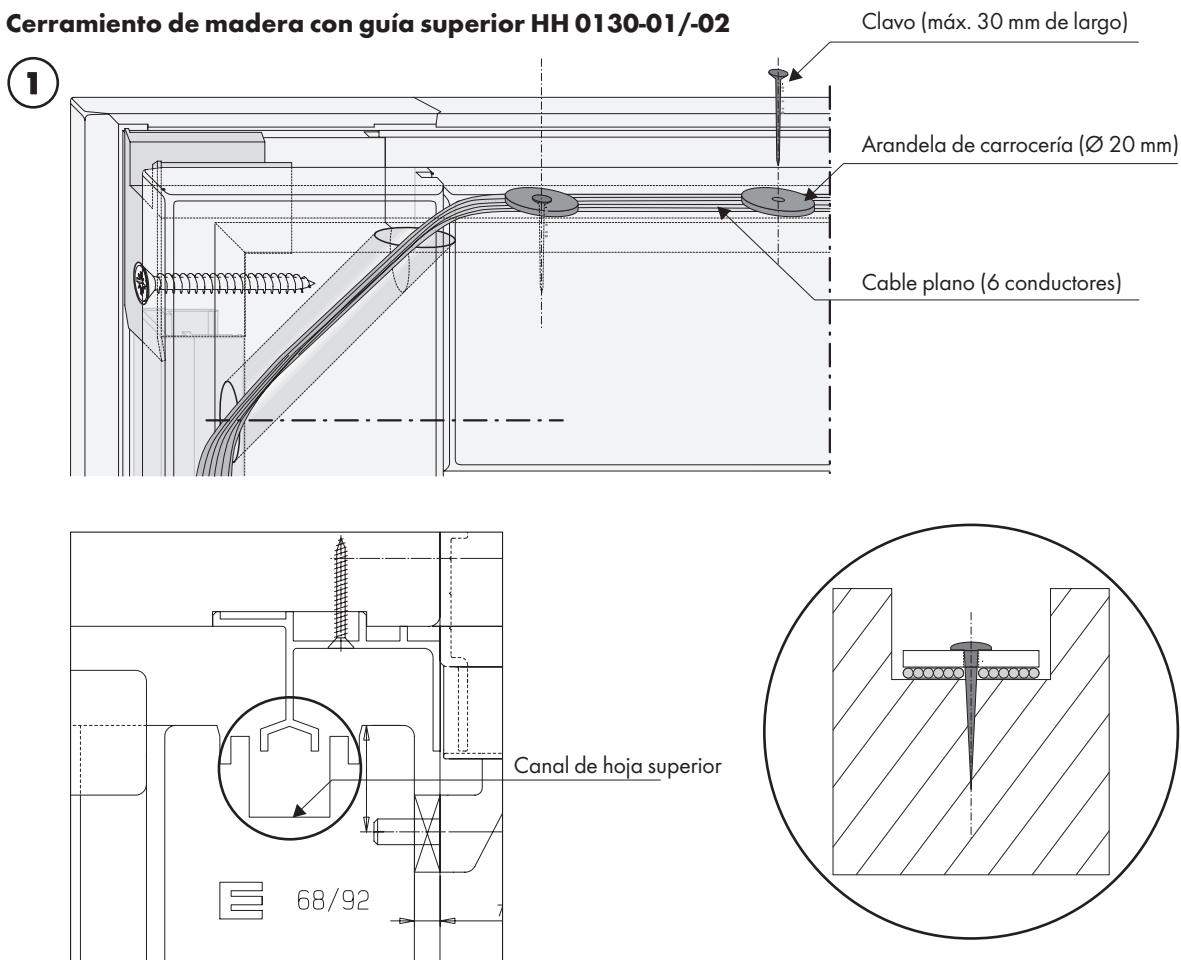
7.4.3 Preparación para el cableado en el canal superior de la hoja

Aviso importante: en algunos perfiles con guía superior, los sujetacables pueden rozar con la guía superior al elevar la hoja corredera elevadora. Las siguientes medidas lo pueden evitar:

Cerramientos de madera

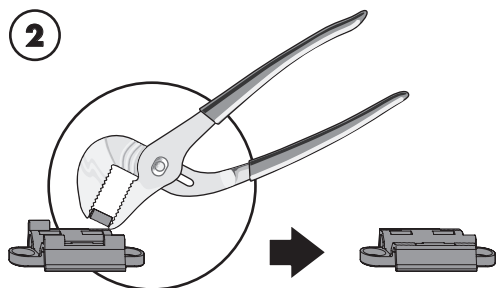
- El cable se puede tender a través del galce del cristal en perfiles de madera con guía superior HH 0130-01/-02.
- En alternativa, el canal de la hoja se puede fresar con 5 mm más de profundidad en la madera horizontal superior de la hoja. La superficie de contacto de las guías no se puede modificar.
- En caso de equipamiento posterior, el cable se debe fijar con arandelas de carrocería (Ø 20 mm) y clavos (máx. 30 mm de longitud) en el canal de la hoja superior (véase fig. 1). Los clavos no deben deteriorar los conductores del cable.

Cerramiento de madera con guía superior HH 0130-01/-02



Cerramientos de PVC

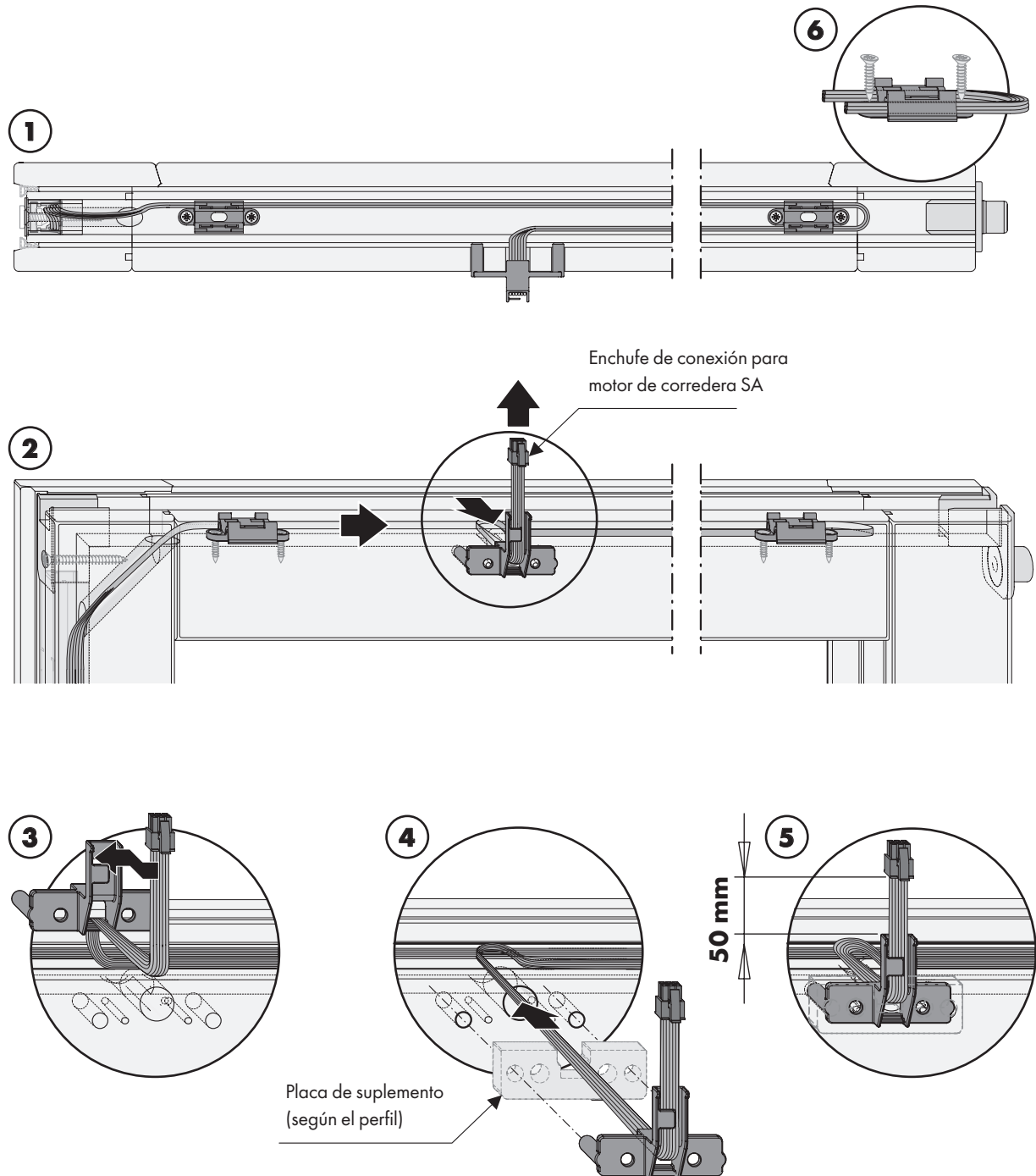
En determinados perfiles de PVC (véase capítulo 4) se deben retirar las bridas de los sujetacables (p. ej., con unas tenazas o similar, véase fig. 2)



7.4.4 Cableado en el canal superior de la hoja

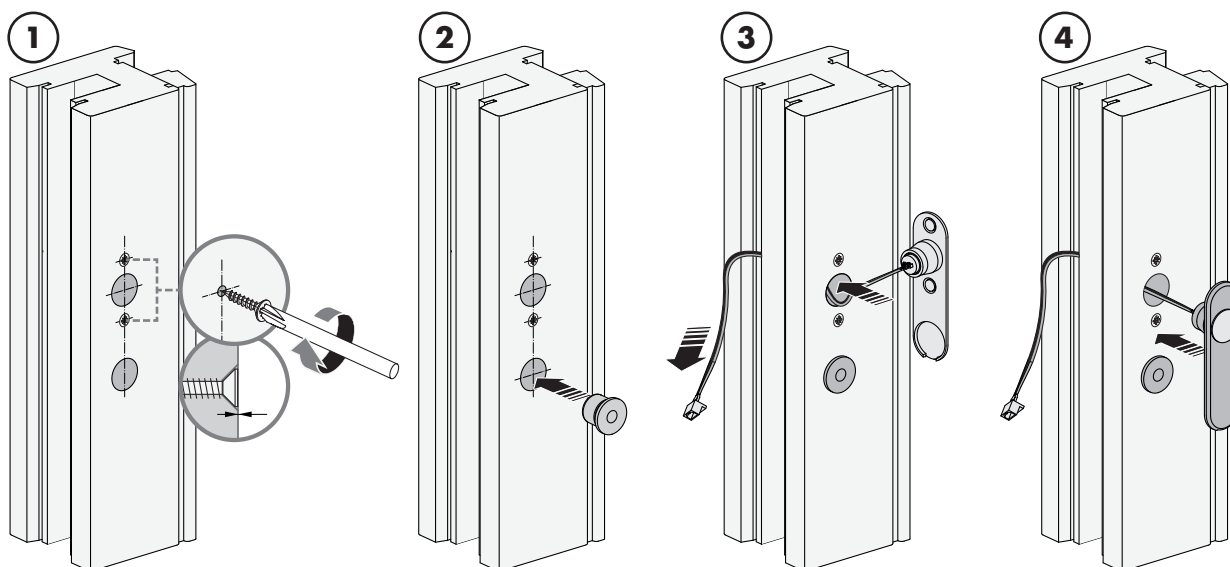
Respetar el siguiente orden al realizar el cableado en la hoja corredera elevadora:

- Insertar el cable por el canal superior de la hoja hacia el taladro de salida del cable (fig. 1 y 2).
- Introducir el cable en el paso de cable del zócalo del arrastrador (fig. 3) y retirarlo hasta una longitud de 50 mm (fig. 5).
- Insertar el zócalo del arrastrador y, si necesario, la placa de suplemento dependiente del perfil (volumen de suministro), en la hoja (fig. 4).
- Fijar el cable en el canal superior de la hoja con sujetacables, hacer un bucle y fijarlo (fig. 6).
- Si se utiliza un cierre central en el herraje de corredera elevadora, es posible que se deba prever una ranura lateral suficiente en el canal superior de la hoja para alojar el cableado

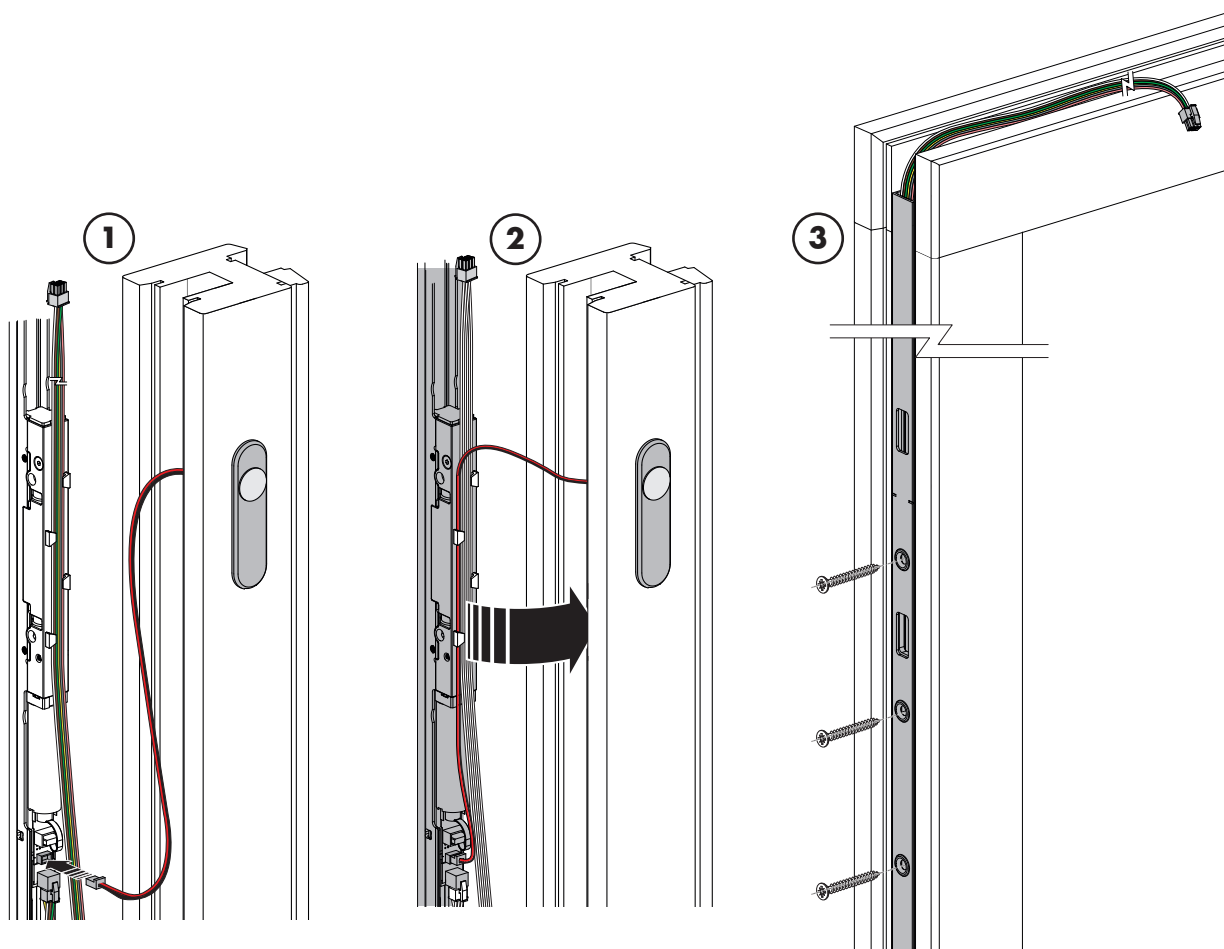


7.5 Montaje del motor elevador HA

7.5.1 Montaje del pulsador



7.5.2 Introducir la cremona



7.6 Montaje del motor de corredera SA - esquema A

7.6.1 Posicionamiento horizontal del motor de corredera SA - esquema A

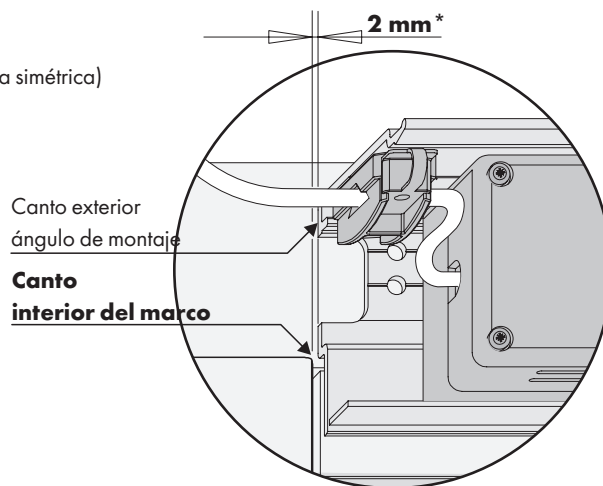
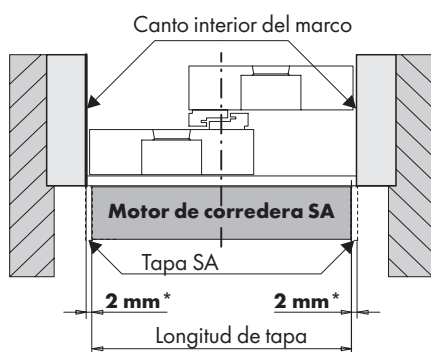
A la hora de medir el ancho interior del marco, se debe tener en cuenta si el perfil de marco de la corredera elevadora se va a utilizar con recubrimiento o sin él. Si se utiliza un recubrimiento, el canto interior del marco queda desplazado hacia el interior y se debe tener en cuenta al medir el ancho interior del marco. El desplazamiento aquí indicado de 2 mm* equivale al grosor del material de la tapa lateral SA.

Variante A — perfil del marco HS sin recubrimiento

Posicionar el motor de corredera SA desplazado 2 mm* con respecto al canto interior del marco (véase fig. A)

A

Fig. para posicionamiento mano DIN izquierda (mano DIN derecha simétrica)

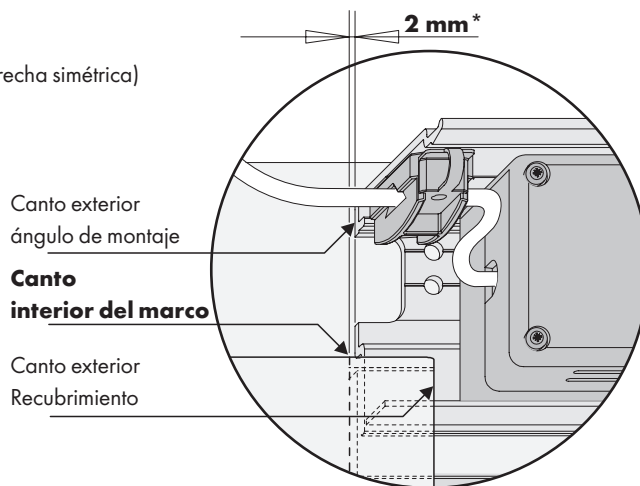
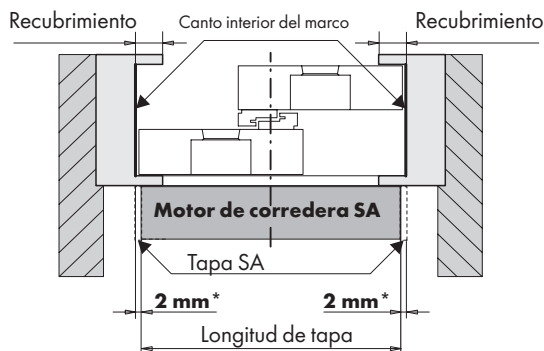


Variante B — perfil del marco HS con recubrimiento

En el caso del perfil del marco HS con recubrimiento, el canto interior del marco queda oculto por el recubrimiento. El motor de corredera SA se debe posicionar desplazado 2 mm* con respecto al canto interior del marco (véase fig. B). Para ello, se debe medir la cota entre el canto interior del marco y el canto exterior del recubrimiento antes de posicionar el motor de corredera SA.

B

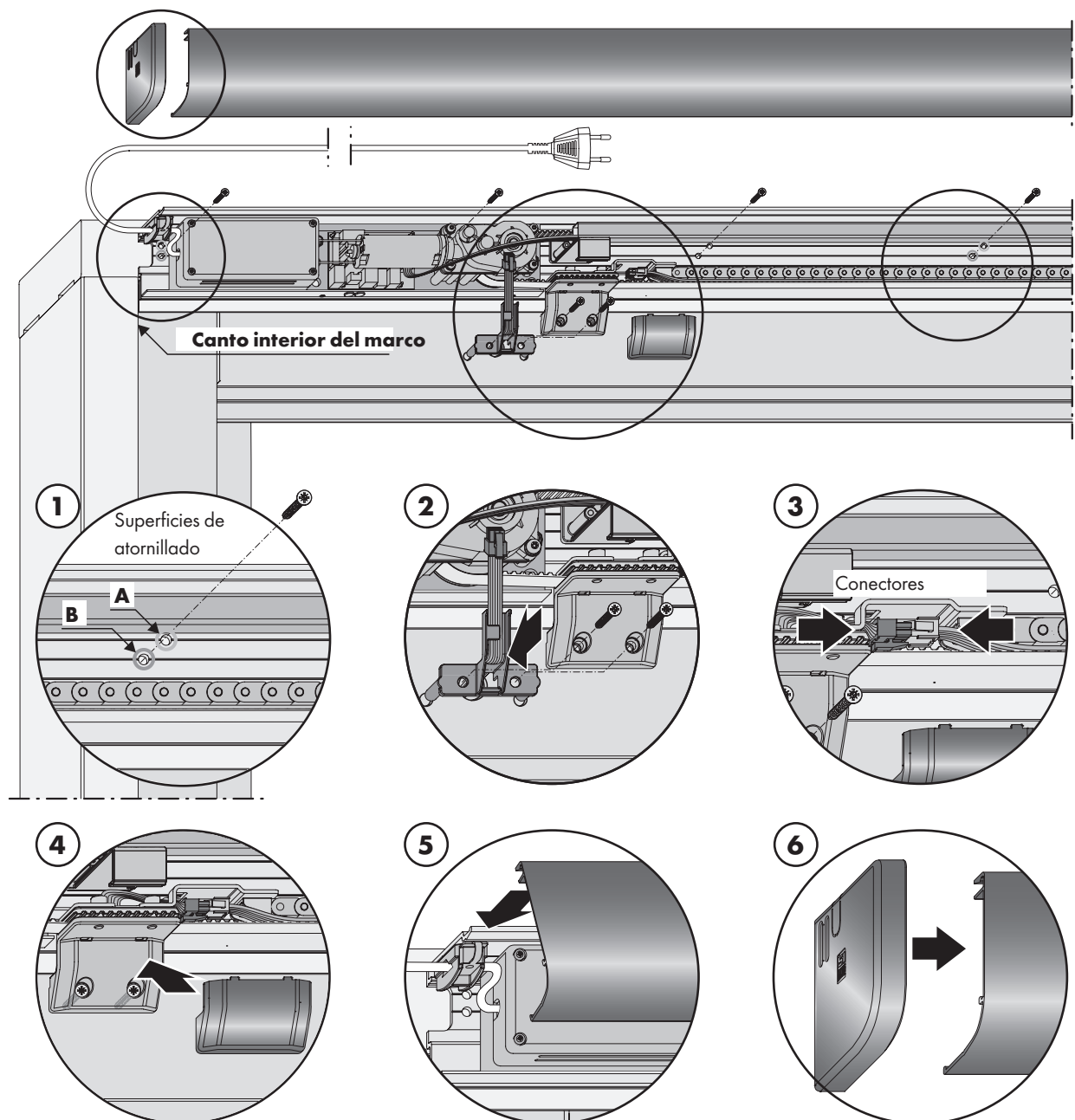
Fig. para posicionamiento mano DIN izquierda (mano DIN derecha simétrica)



7.6.2 Posicionamiento vertical y fijación del motor de corredera SA - esquema A

Para fijar el motor de corredera SA al perfil superior del marco HS se han previsto dos posiciones de atornillado (A o B). En nuestro portal de descargas encontrará secciones de montaje especiales para la instalación de DRIVE axxent HSA smart: downloads.siegenia.com/de/00007/index.html

1. Fijación del motor de corredera SA en el ángulo de montaje de la superficie de atornillado A o B.
2. Colocar el arrastrador en el zócalo y atornillarlo con tornillos de montaje adecuados
3. Conectar el cable de la hoja (cable plano, 6 conductores) y la cadena de alimentación del cable con el acoplamiento de enchufe. El cable no se debe aplastar.
4. Insertar la tapa del arrastrador.
5. Insertar el perfil de recubrimiento SA en el ángulo de montaje.
6. Colocar las tapas SA a la derecha y a la izquierda del perfil de recubrimiento SA



7.7 Tendido de cables de alimentación oculto y conexión - esquema A

Tendido oculto y conexión en la fuente de alimentación del motor de corredera SA - esquema A

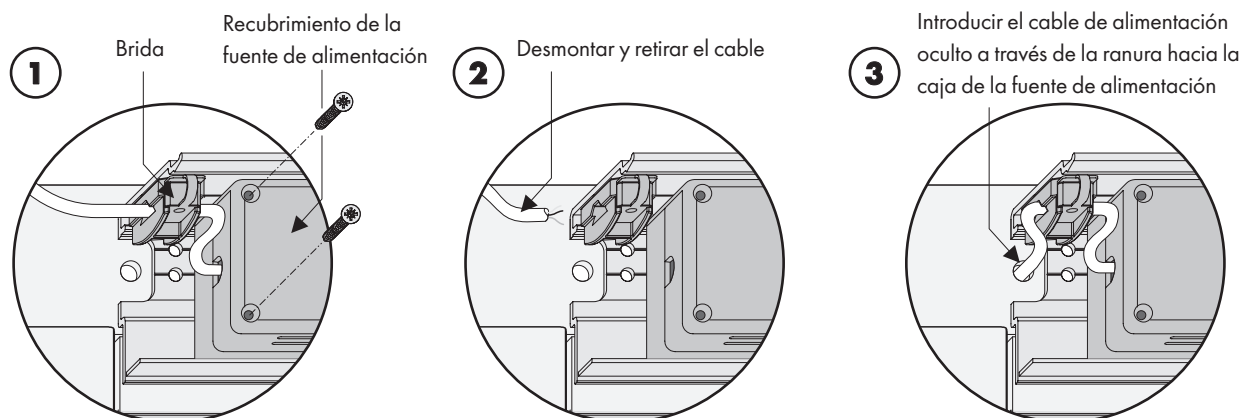
Aviso importante: el tendido a cargo del propietario del cable de corriente flexible (5 x 1,5 mm²) hacia el motor de corredera SA, así como la conexión en la fuente de alimentación del motor de corredera SA deben ser realizados por un técnico electricista cualificado.

⚠ ADVERTENCIA ¡Peligro de sobrecalentamiento! ¡Riesgo de descarga eléctrica!

- › Antes de proceder al montaje, es imprescindible separar el cable de alimentación de la red de corriente alterna o desconectar los fusibles eléctricos.

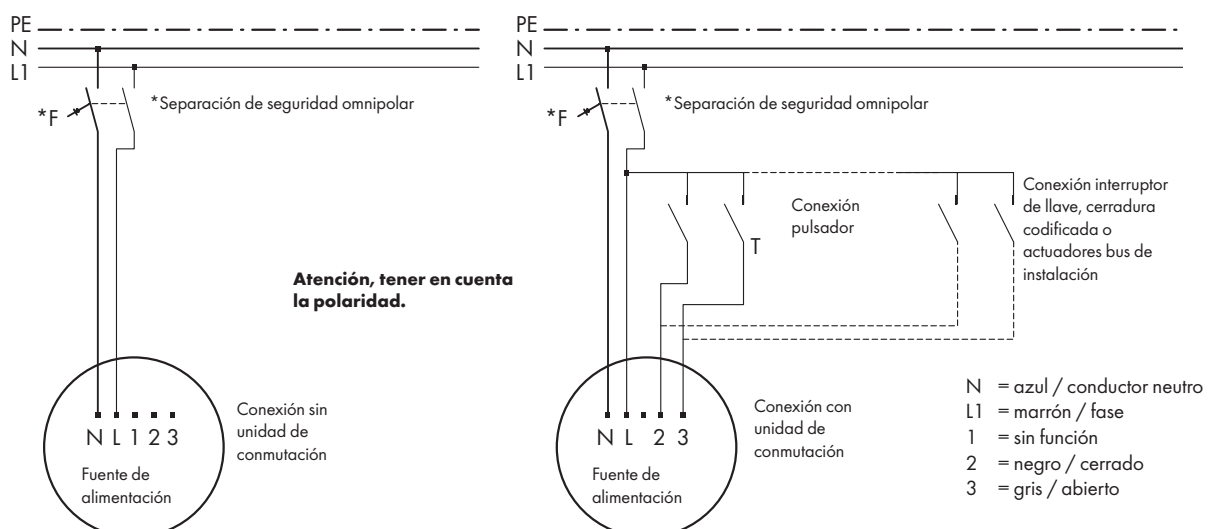
En el caso de tendido de cable de alimentación oculto y para el control mediante un interruptor de pared o de llave (no incluido en el volumen de suministro), la conexión del cable se debe realizar en la fuente de alimentación del motor de corredera SA.

1. Aflojar los tornillos de fijación de la tapa de la fuente de alimentación y retirar la tapa de la fuente de alimentación.
2. Desmontar y retirar el cable conectado de serie a la fuente de alimentación.
3. Introducir el cable de corriente oculto a través de la abertura del ángulo de montaje hacia la caja de la fuente de alimentación, el aislamiento del cable de corriente deberá llegar hasta la caja de la fuente de alimentación. El aislamiento del cable de corriente se debe realizar dentro de la caja de la fuente de alimentación:



Plano de conexión - esquema A

- Es imprescindible prever una separación de seguridad omnipolar.
- Insertar el cable en la fuente de alimentación según el plano de conexión.
- Fijar de nuevo el recubrimiento de la fuente de alimentación con los tornillos de fijación

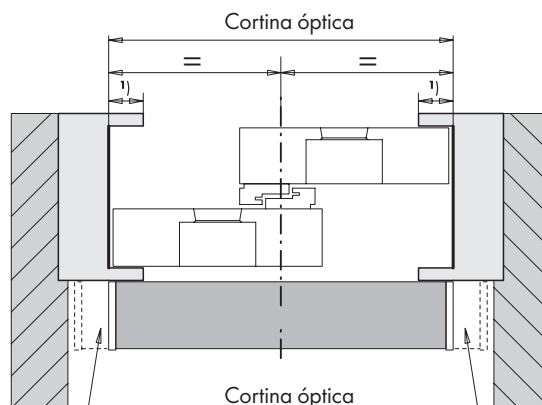


7.8 Montaje cortina óptica esquema A

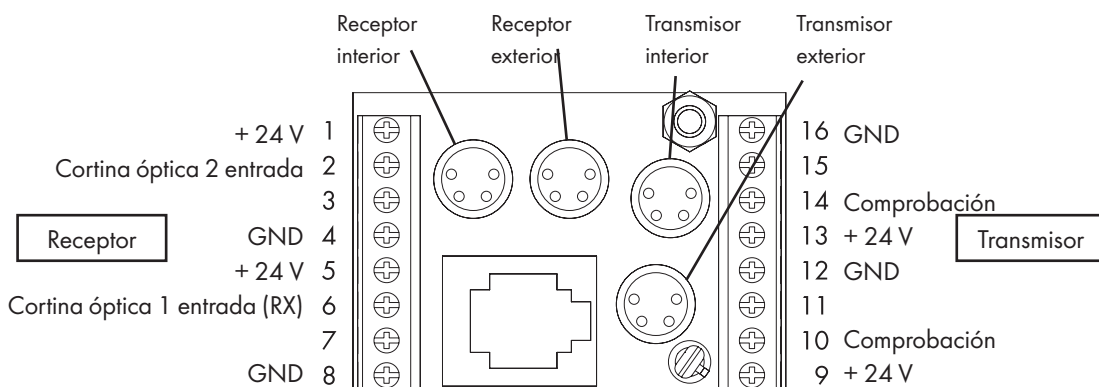
Se requieren modificaciones en el DRIVE axxent HSA smart para el funcionamiento con cortina óptica

La cortina óptica adecuada se debe pedir a:

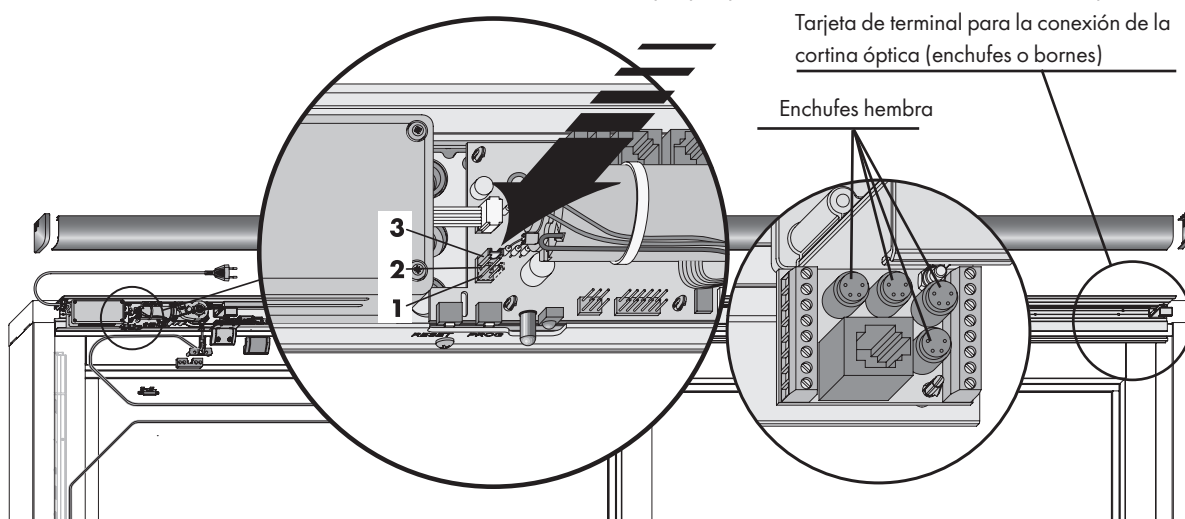
Fa. CEDES GmbH
Elektronische Systeme
Elzmatten 6
D-79365 Reinhausen



Tarjeta de terminal para la conexión de la cortina óptica (enchufes o bornes)



En el motor de corredera SA se debe cambiar la conexión de un jumper para el funcionamiento con cortina óptica.



Posición de jumper 3 = funcionamiento con cortina óptica

Posición de jumper 2 = funcionamiento con modo normal sin cortina óptica

Posición de jumper 1 = funcionamiento con velocidad de desplazamiento reducida

7.9 Montaje motor de corredera SA - esquema C

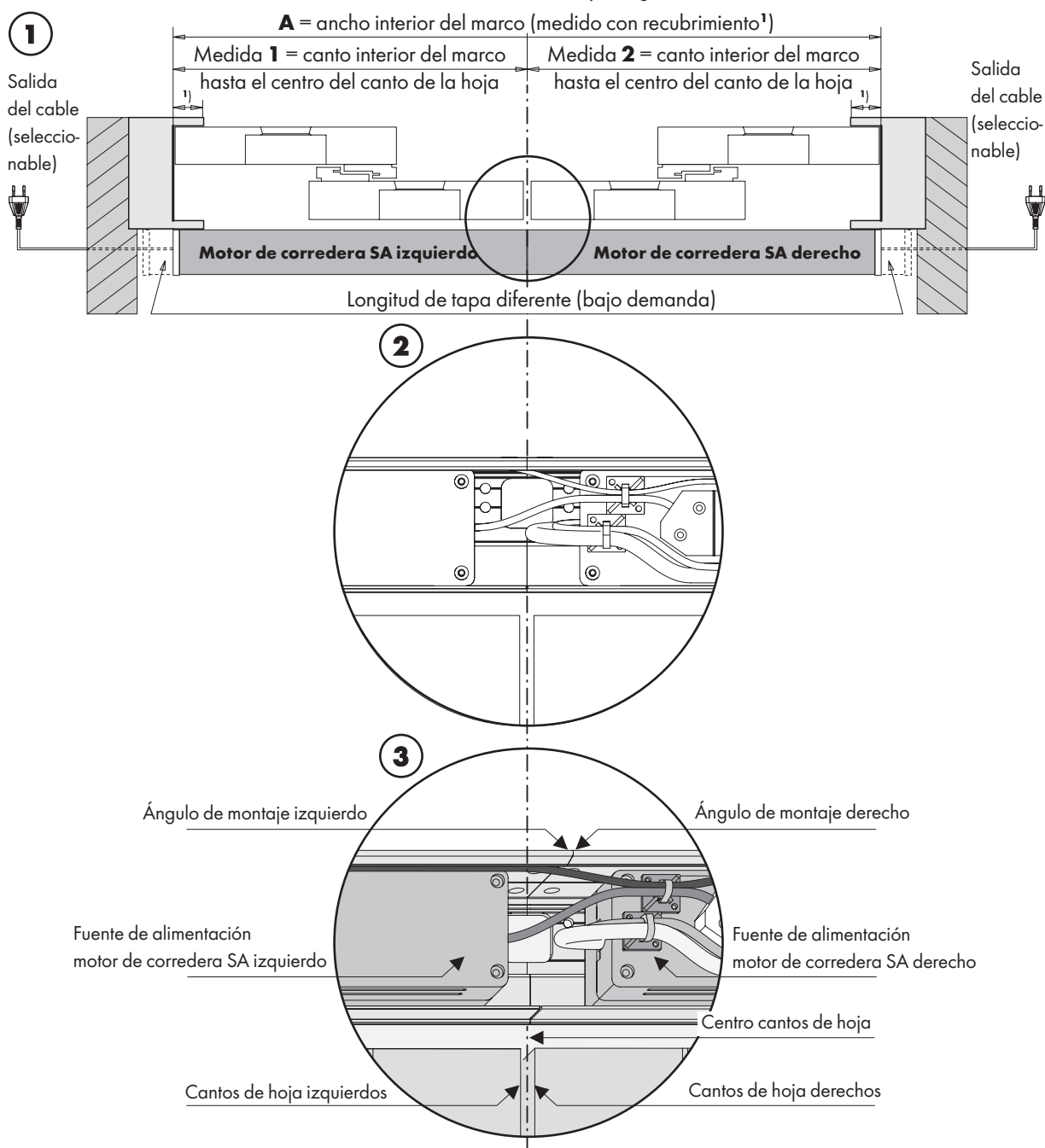
7.9.1 Posicionamiento horizontal del motor de corredera SA - esquema C

Ambos motores para corredera se deben montar exactamente en el centro de los dos cantos de hoja. Los dos ángulos de montaje se deben colocar uno junto a otro (fig. 2 y 3). Las dos fuentes de alimentación están ubicadas una frente a la otra en el interior.

Comprobación del ancho interior del marco (RIB) - esquema C

A la hora de medir el ancho interior del marco se debe tener en cuenta si un perfil de marco HS se va a utilizar con recubrimiento o sin él. Si se utiliza un recubrimiento, el canto interior del marco queda desplazado hacia el interior y se debe tener en cuenta al medir el ancho interior del marco. Las cotas del ancho interior del marco se deben calcular por separado para el motor de corredera SA izquierdo (medida **1**) y para el motor de corredera SA derecho (medida **2**).

Se deberá medir el ancho interior del marco total (medida **A**) para el control de la medición correcta. La medida **A** debe coincidir con la suma de las medidas del ancho interior del marco **1** y **2** (fig. 1).

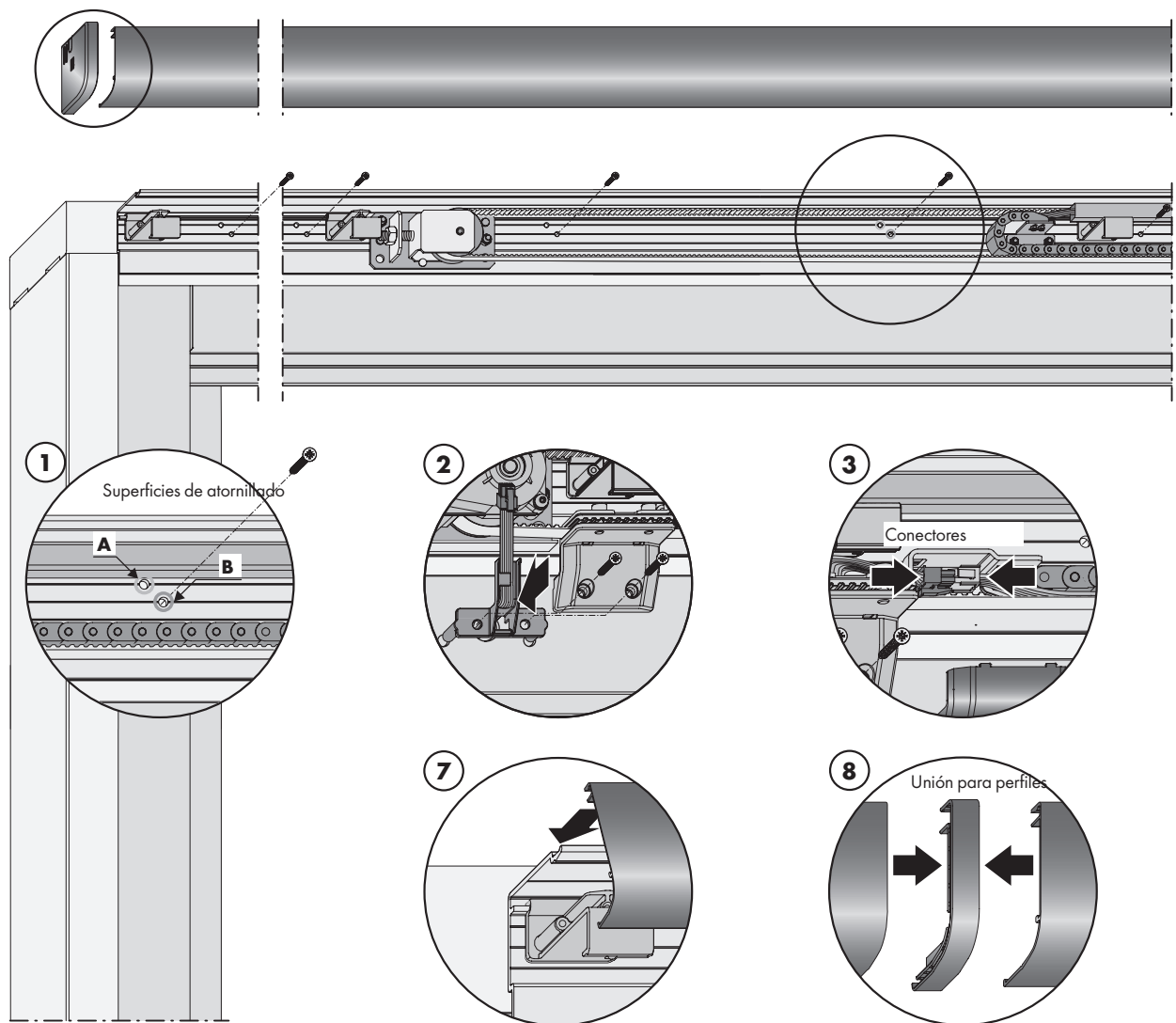


7.9.2 Posicionamiento vertical y fijación de motores para correderas SA - esquema C

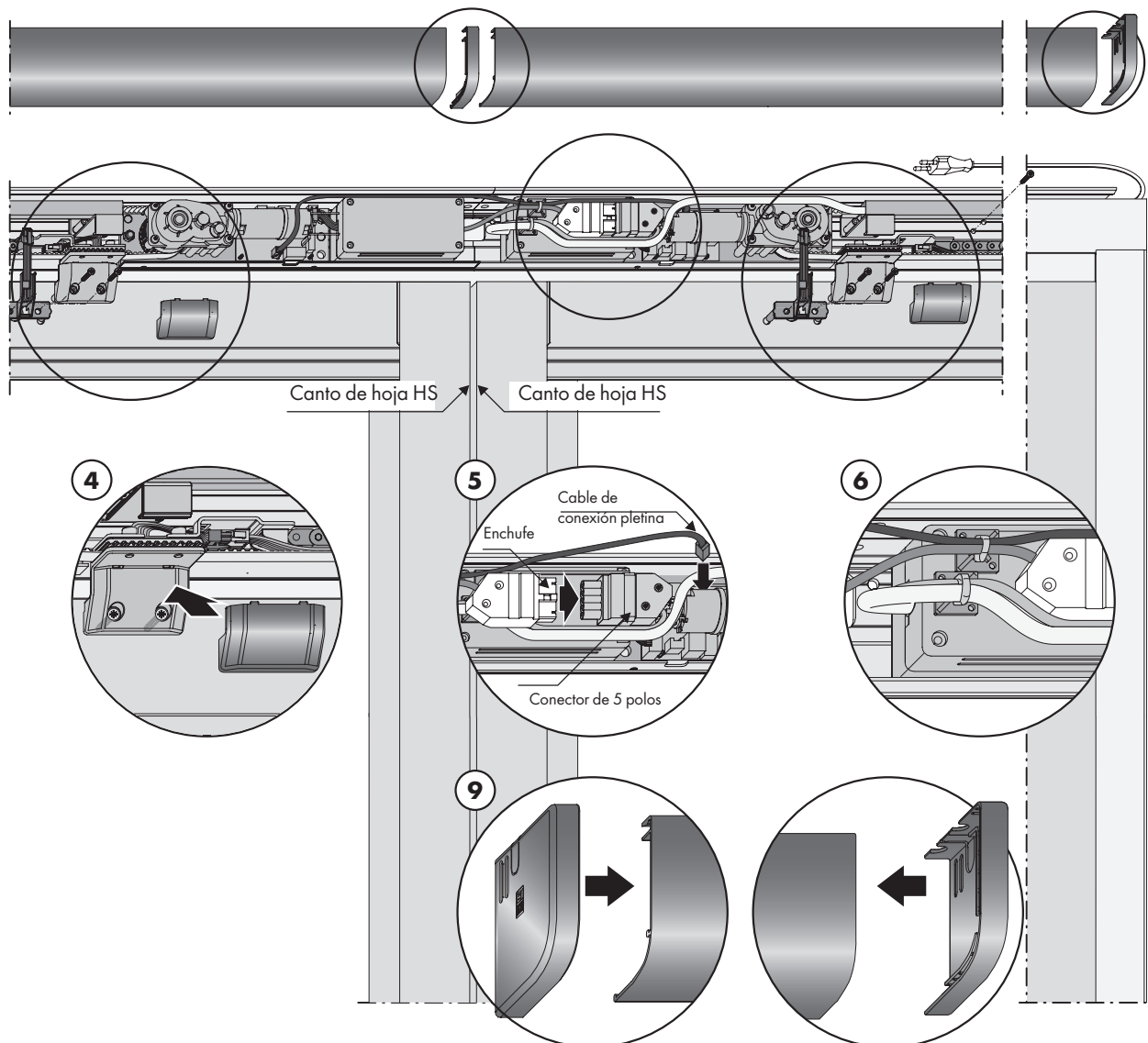
Para fijar los motores para corredera SA al perfil superior del marco HS se han previsto taladros en dos superficies de atornillado (A o B). El posicionamiento y el atornillado se realizan en función de la situación de montaje del respectivo sistema de perfiles de corredera elevadora. En nuestro portal de descargas encontrará secciones de montaje especiales para el montaje de DRIVE axxent HSA smart:

downloads.siegenia.com/de/00007/index.html

1. Fijación de los motores para corredera SA en el ángulo de montaje de la superficie de atornillado A o B.
2. Colocar el arrastrador en el zócalo y atornillarlo con tornillos de montaje adecuados
3. Conectar el cable de la hoja (cable plano, 6 conductores) y la cadena de alimentación del cable con el acoplamiento de enchufe. El cable no se debe aplastar



4. Insertar la tapa del arrastrador.
5. Insertar el enchufe en el conector de 5 polos y el cable de conexión (4 polos) en la pletina.
6. Fijar el cable a la caja de la fuente de alimentación con las bridas.
7. Insertar los perfiles de recubrimiento SA en el ángulo de montaje.
8. A partir de 7000 mm de longitud total, colocar perfiles de recubrimiento a la izquierda y a la derecha de la unión de perfiles.
Encajar los perfiles de recubrimiento en el ángulo de montaje presionándolos.
9. Colocar las tapas SA a la derecha y a la izquierda del perfil de recubrimiento SA.



7.10 Tendido de cables de alimentación oculto y conexión - esquema C

Tendido oculto y conexión en la fuente de alimentación del motor de corredera SA - esquema C

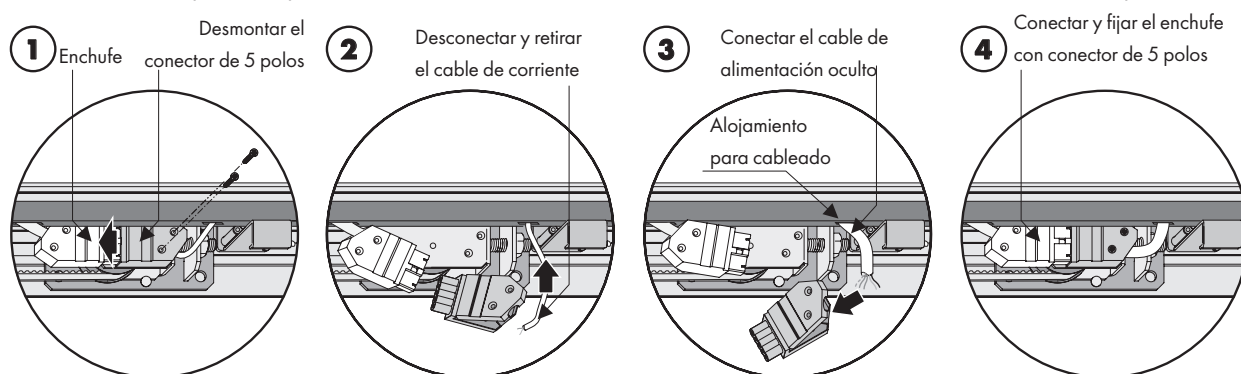
Aviso importante: el tendido a cargo del propietario del cable de corriente flexible (5 x 1,5 mm²) hacia el motor de corredera SA, así como la conexión en la fuente de alimentación del motor de corredera SA deben ser realizados por un técnico electricista cualificado.

⚠ ADVERTENCIA ¡Peligro de sobrecalentamiento! ¡Riesgo de descarga eléctrica!

- › Antes de proceder al montaje, es imprescindible separar el cable de alimentación de la red de corriente alterna o desconectar los fusibles eléctricos.

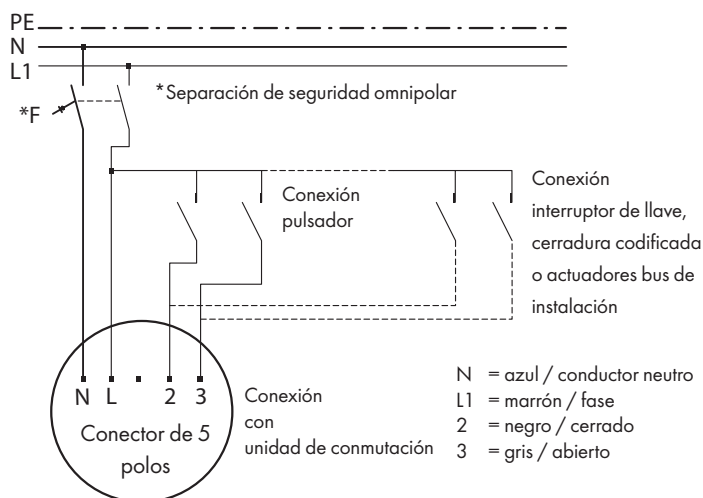
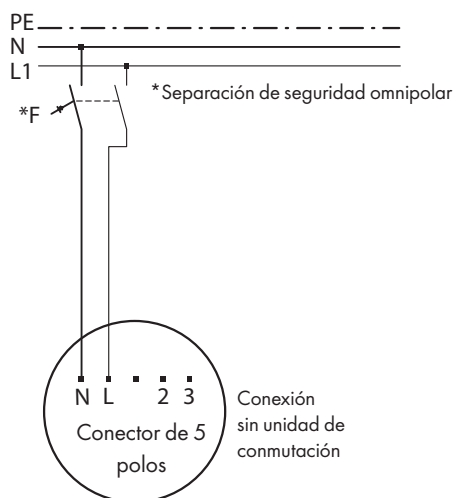
En el caso de puesta de cable de alimentación oculto y para el uso mediante un interruptor de pared o de llave (no incluido en el volumen de suministro), la conexión del cable se debe realizar en el conector de 5 polos del motor de corredera SA.

1. Aflojar los tornillos de fijación del conector de 5 polos y sacar el enchufe.
2. Desconectar y retirar el cable de corriente de 2 conductores conectado de serie.
3. Pasar el cable de corriente oculto por la canaleta abierta (clipable) y por el alojamiento para cableado hasta el conector de 5 polos. La parte aislada del cable de alimentación debe encontrarse dentro del conector de 5 polos:



Plano de conexión - esquema C

- Es imprescindible prever una separación de seguridad omnipolar.
- Insertar el cable en el conector de 5 polos según el plano de conexión.
- Conectar el enchufe con el conector de 5 polos y fijarlo nuevamente con los tornillos prisioneros (fig. 4)

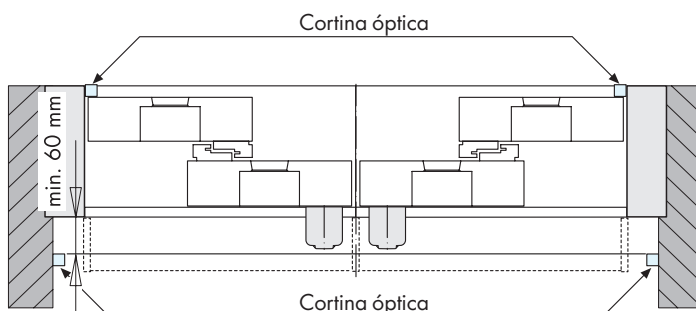


7.11 Montaje cortina óptica esquema C

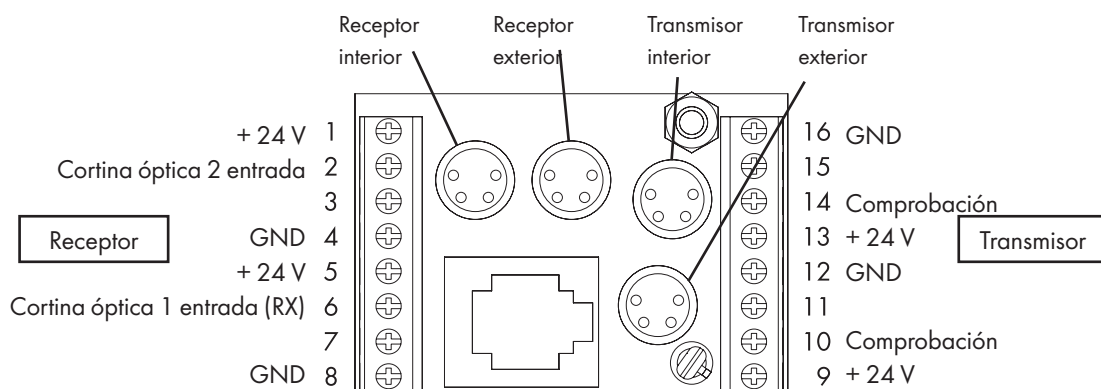
Se requieren modificaciones en el DRIVE axxent HSA smart para el funcionamiento con cortina óptica

La cortina óptica adecuada se debe pedir a:

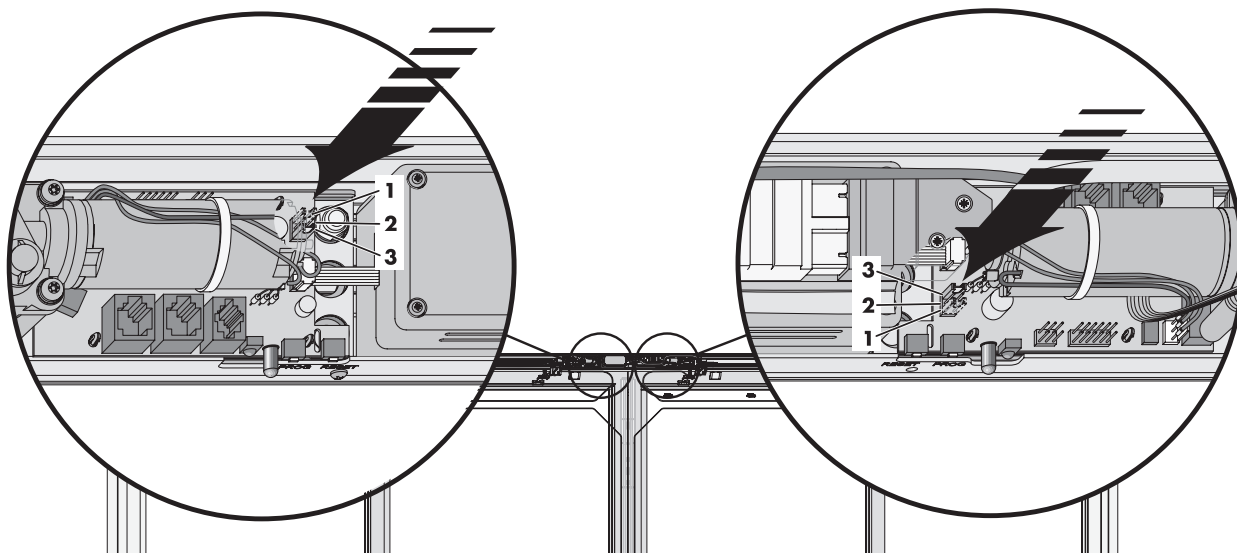
Fa. CEDES GmbH
Elektronische Systeme
Elzmatten 6
D-79365 Reinhausen



Tarjeta de terminal para la conexión de la cortina óptica (enchufes o bornes)



En el motor de corredera SA se debe cambiar la conexión de un jumper para el funcionamiento con cortina óptica.



Posición de jumper 3 = funcionamiento con cortina óptica

Posición de jumper 2 = funcionamiento con modo normal sin cortina óptica

Posición de jumper 1 = funcionamiento con velocidad de desplazamiento reducida

7.12 Finalización del montaje

Prueba de funcionamiento manual de la corredera elevadora con el DRIVE axxent HSA smart montado

Para poder detectar fricciones y resistencias durante el desplazamiento manual de la hoja corredera elevadora, el motor de corredera se debe desacoplar de la hoja. Para ello sólo hay que soltar el arrastrador del motor de corredera SA del zócalo que se encuentra en la hoja corredera elevadora y sacar el enchufe del cable de unión del motor elevador HA en el motor de corredera SA.

Posibles causas de fallos de funcionamiento del DRIVE axxent HSA smart

- Cambios en la corredera elevadora posteriores a la instalación el DRIVE axxent HSA smart (p. ej., cambio de topes, tapas, etc.)
- Juntas de la corredera elevadora demasiado rígidas o incorrectamente instaladas
- El labio de junta roza con la guía superior
- Durante el desplazamiento, los sujetacables en el canal superior de la hoja rozan en la guía superior
- La guía superior delantera y la guía superior trasera no están correctamente posicionadas en el canal de la hoja (p. ej., montadas demasiado en alto)
- La corredera elevadora está doblada y/o torcida o no vertical en el hueco
- La zapata no está exactamente alineada en horizontal
- Suciedad fuerte o deterioros en la guía inferior
- No se ha tenido en cuenta el comportamiento térmico del material (p. ej., radiación solar directa y duradera, tono de color oscuro de las piezas de la corredera elevadora)
- La corredera elevadora no se ha acristalado o calzado correctamente

Las causas se deben eliminar tomando las medidas correspondientes por parte de personal especializado y cualificado.

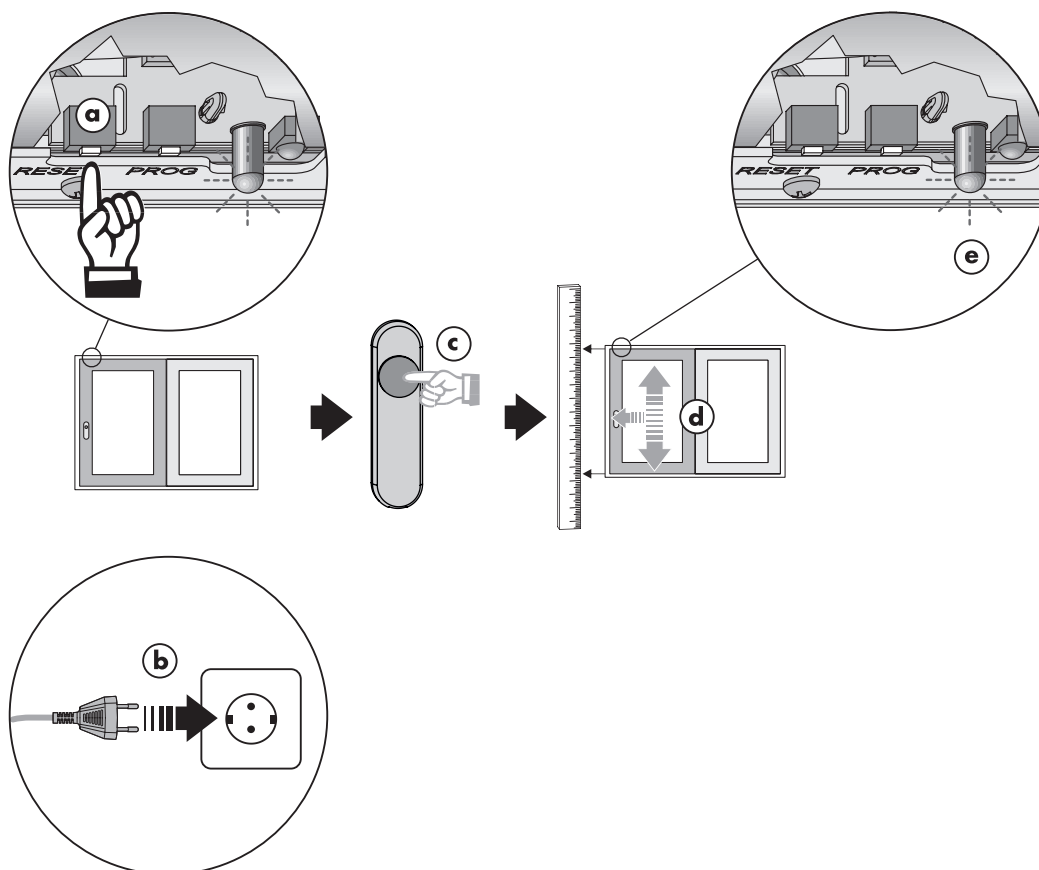
8. Puesta en servicio - esquema A

8.1 Indicaciones generales para la puesta en servicio

- Una vez finalizado el montaje del DRIVE axxent HSA smart (primera puesta en servicio) se debe efectuar un desplazamiento de referencia, así como un desplazamiento de aprendizaje y de medición.
- El desplazamiento de referencia, así como el de medición y el de aprendizaje, sirven para calcular el tamaño de las correderas elevadoras y la fuerza de desplazamiento.
- Tras un fallo general de corriente, se deberá efectuar de nuevo el desplazamiento de referencia. El desplazamiento de aprendizaje y de medición sólo es necesario durante la primera puesta en servicio.
- Todos los trabajos para la puesta en servicio deben ser realizados sólo por personal técnico cualificado.

8.2 Desplazamiento de referencia

1. Pulsar la tecla Reset **(a)** o interrumpir el circuito de corriente y volver a suministrar **(b)**
2. Desplazar la hoja corredera elevadora hacia la posición "Cerrar" (manualmente, si fuera necesario)
3. Presionar el pulsador en el motor elevador **(c)**
4. La hoja corredera elevadora baja, sube y baja/se bloquea automáticamente durante el desplazamiento de referencia **(d)**.
Aviso: el LED **(e)** parpadea en rojo durante el desplazamiento de referencia.
5. El LED se apaga una vez realizado el desplazamiento de referencia y alcanzada la posición "Bloquear".



8.3 Desplazamiento de aprendizaje y de medición

⚠ ADVERTENCIA

¡Peligro de lesiones! ¡Riesgo de lesiones por atrapamiento y aplastamiento de manos, brazos, piernas y pies! ¡No se produce ninguna desconexión de seguridad!

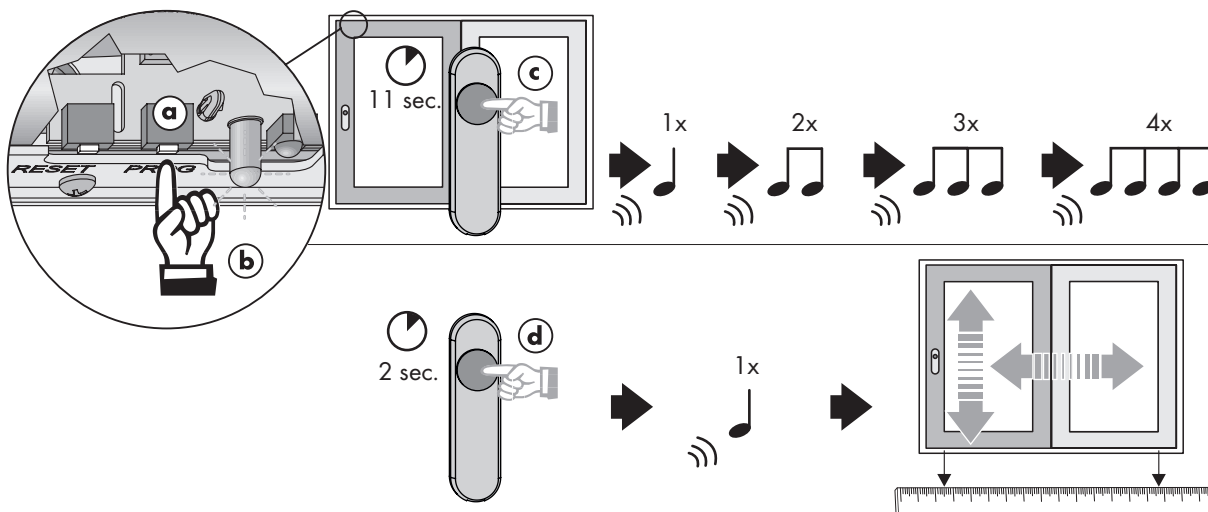
- › Durante el desplazamiento de medición y aprendizaje, guardar una distancia de seguridad con respecto a los elementos en movimiento.

⚠ ADVERTENCIA

¡Riesgo de valores de medición falsos!

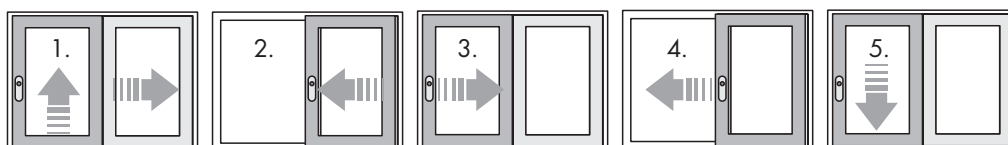
- › Para evitar valores de medición falsos, el sistema DRIVE axxent HSA smart no se debe ver estorbado u obstaculizado durante todo el desplazamiento de medición y aprendizaje.

1. Desplazar la hoja corredera elevadora hacia la posición "Cerrar" (manualmente, si fuera necesario)
2. Presionar la tecla "PROG" (a)
Aviso: el LED parpadea en verde (b).
3. Mantener presionado el pulsador en el motor elevador durante 11 segundos (c)
Aviso: mientras se presiona el pulsador, suenan sucesivamente:
1 tono de bocina corto, 2 tonos de bocina cortos, 3 tonos de bocina cortos, 4 tonos de bocina cortos. Soltar el pulsador.
4. Mantener presionado el pulsador en el motor elevador durante 2 segundos (d)
Aviso: mientras se presiona el pulsador, suena 1 tono de bocina corto. Soltar el pulsador.

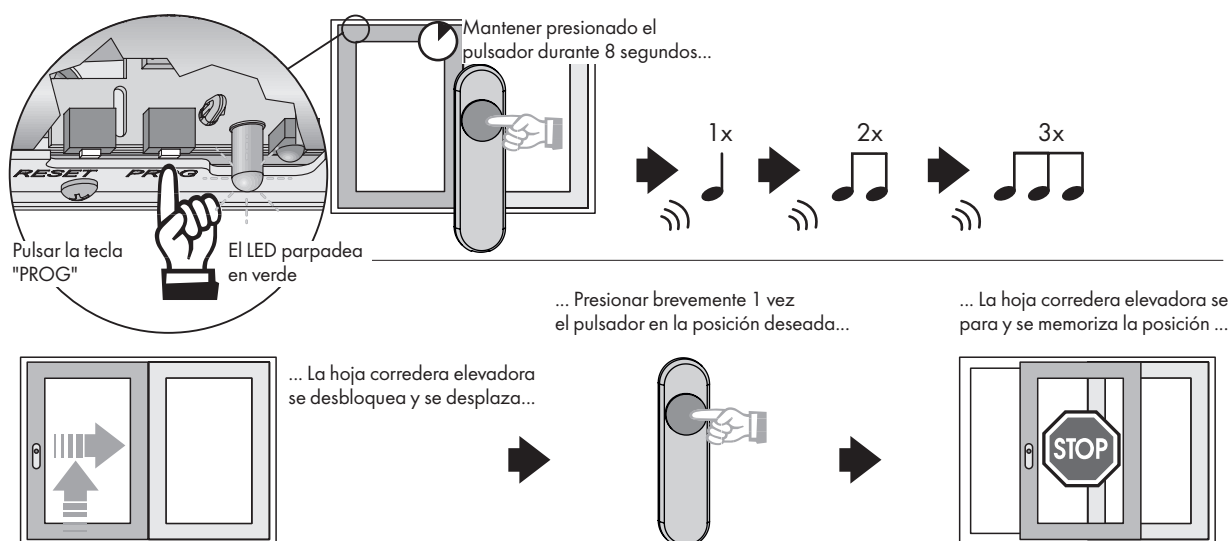


Posiciones del desplazamiento de medición y aprendizaje

1. La hoja corredera elevadora se desbloquea y se desplaza hasta el tope de la posición final.
2. La hoja corredera elevadora se vuelve a desplazar hacia la posición "Cerrar"
3. La hoja corredera elevadora se vuelve a desplazar hacia el tope de la posición final
4. La hoja corredera elevadora se vuelve a desplazar hacia la posición "Cerrar"
5. La hoja corredera elevadora se bloquea
Aviso: el LED parpadea en rojo durante el desplazamiento de aprendizaje y de medición.



9. Programación parada intermedia - esquema A



10. Uso - esquema A

10.1 Modo "Abrir" - "Stop" - "Cerrar"

Cada vez que se presione el pulsador, la función cambiará entre "Abrir" - "Stop" - "Cerrar".

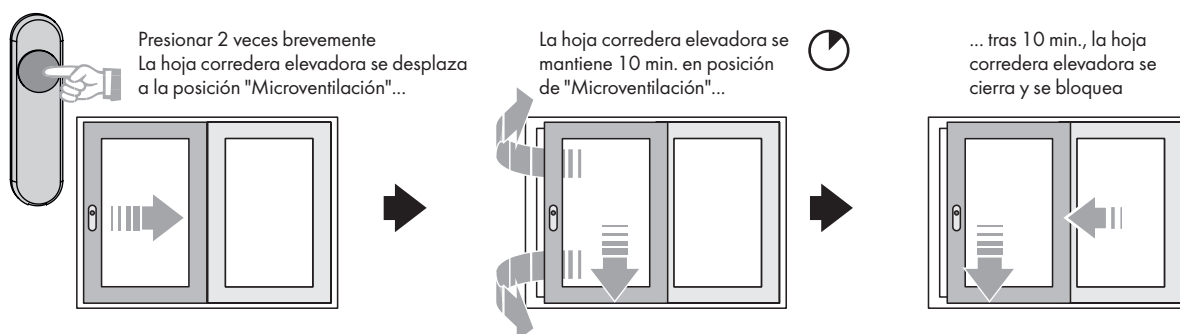
Aviso: el LED se ilumina en verde durante la apertura. El LED se ilumina en rojo durante el cierre y el bloqueo.



10.2 Posición de microventilación de 10 min.

La hoja corredera elevadora se desplaza a la posición de microventilación y se baja. Tras 10 min., la hoja corredera elevadora se vuelve a cerrar automáticamente y se bloquea.

Aviso: el LED parpadea en verde durante la microventilación.



10.3 Parada intermedia (ancho de apertura limitado)

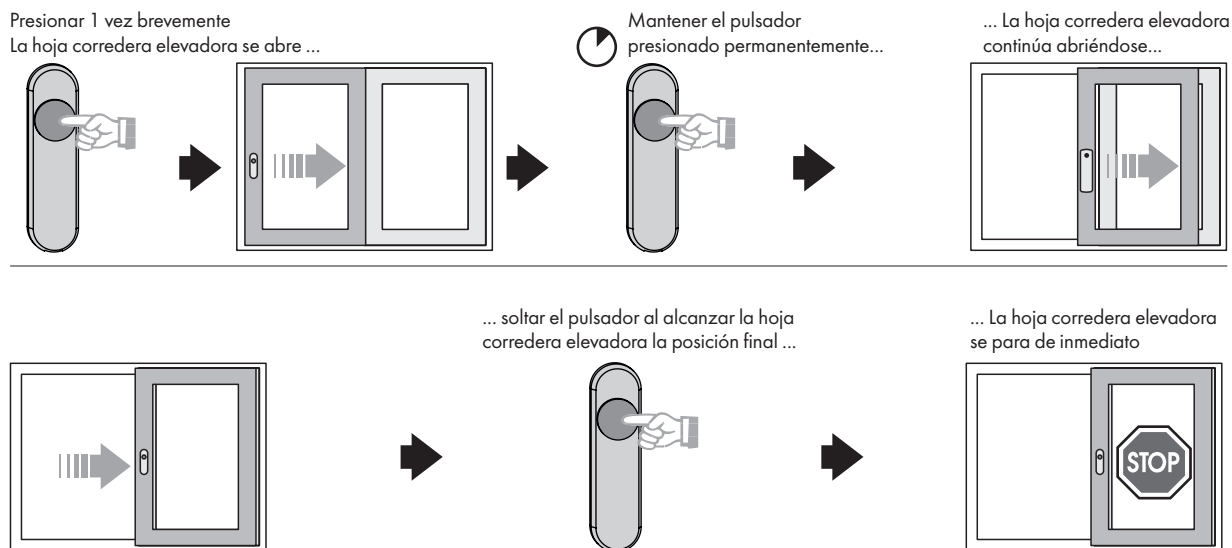
La hoja corredera elevadora se desplaza hacia una parada intermedia programada (véase la página 35).



10.4 Función especial "Apertura hasta la posición final" (tope)

Por motivos de seguridad, la hoja corredera elevadora no se abre por completo en el servicio normal electromotorizado.

Para colocar de forma selectiva la hoja corredera elevadora en su posición final absoluta (hasta el tope), se puede desplazar manualmente o desplazarla hasta allí usando un pulsador especial en el motor elevador. Para ello, la hoja corredera elevadora se deberá encontrar en su posición "Abrir".



Aviso: no necesario en la ejecución con tarjeta de terminal opcional para cortina óptica. En la ejecución con cortina óptica, la hoja corredera elevadora se abre siempre hasta la posición final.

11. Puesta en servicio - esquema C

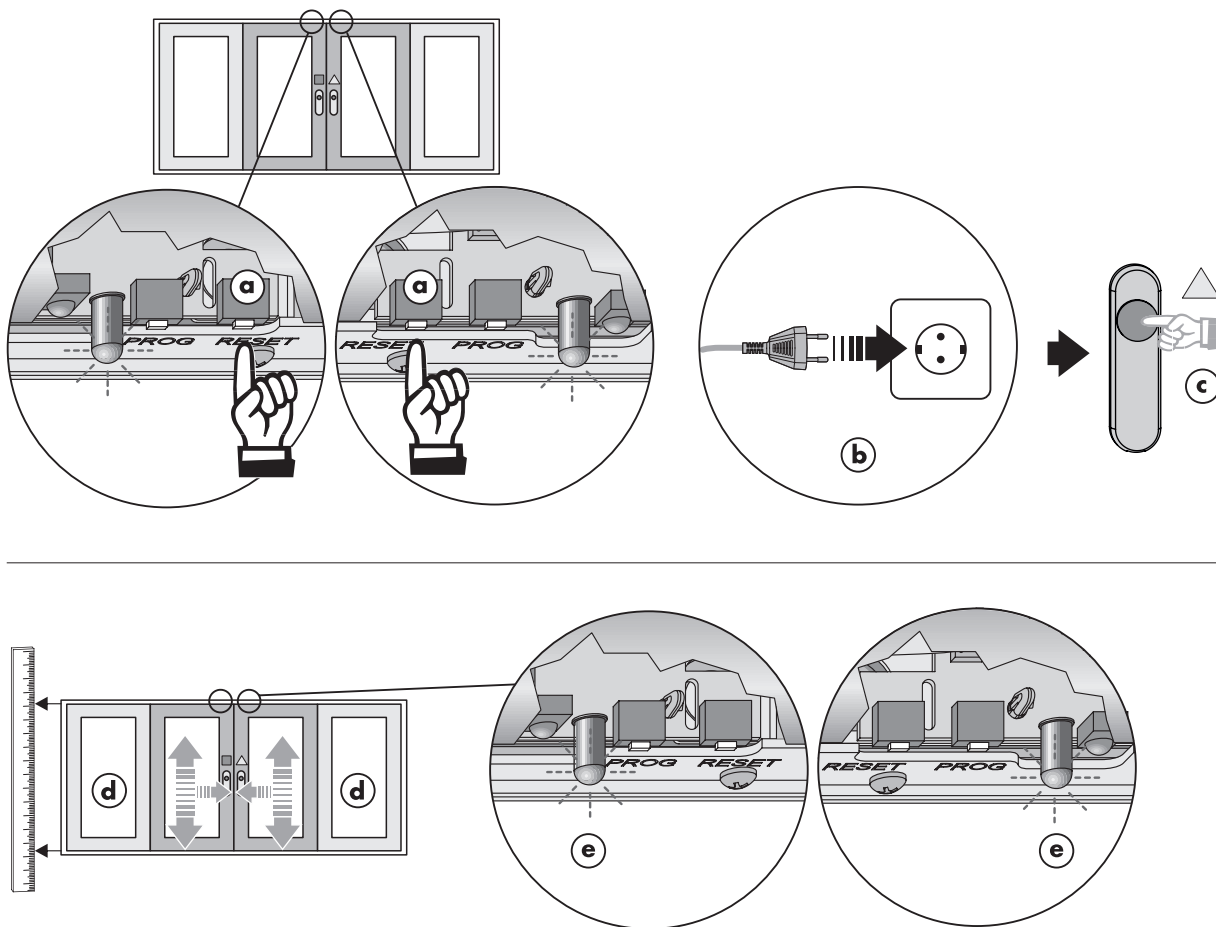
11.1 Indicaciones generales para la puesta en servicio

- Una vez finalizado el montaje del DRIVE axxent HSA smart (primera puesta en servicio), se debe efectuar un desplazamiento de referencia, así como un desplazamiento de aprendizaje y de medición.
- El desplazamiento de referencia, así como el de medición y el de aprendizaje, sirven para calcular el tamaño de las correderas elevadoras y la fuerza de desplazamiento.
- Tras un fallo general de corriente, se deberá efectuar de nuevo el desplazamiento de referencia. El desplazamiento de aprendizaje y de medición sólo es necesario durante la primera puesta en servicio.
- Todos los trabajos para la puesta en servicio deben ser realizados sólo por personal técnico cualificado.

11.2 Desplazamiento de referencia

En el esquema C se diferencia entre hoja activa ■ (hoja que se abre primero) y hoja pasiva △ (perno de cierre o gancho giratorio en lado de cierre).

1. Pulsar ambas teclas Reset (a) o interrumpir el circuito de corriente y volver a suministrar (b)
 2. Desplazar ambas hojas correderas elevadoras hacia la posición "Cerrar" (manualmente, si fuera necesario)
 3. Presionar el pulsador en el motor elevador de la hoja pasiva △ (c)
 4. Las hojas correderas elevadoras bajan, suben y bajan/se bloquean automáticamente durante el desplazamiento de referencia (d).
- Aviso:** ambos LEDs parpadean en rojo durante el desplazamiento de referencia (e).
5. Ambos LEDs se apagan una vez realizado el desplazamiento de referencia y alcanzada la posición "Bloquear".



11.3 Desplazamiento de aprendizaje y de medición

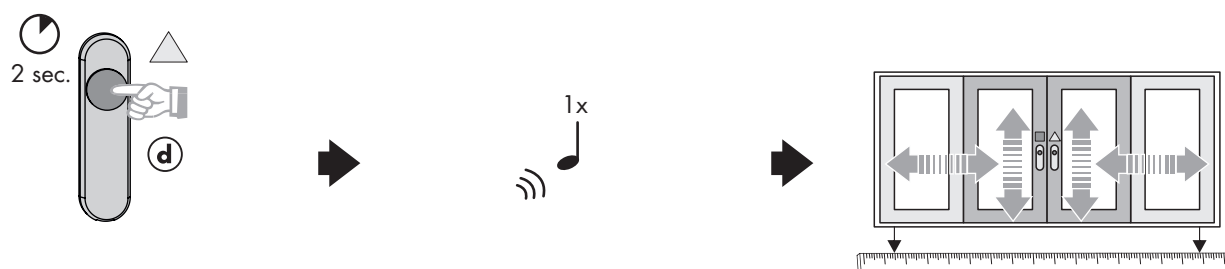
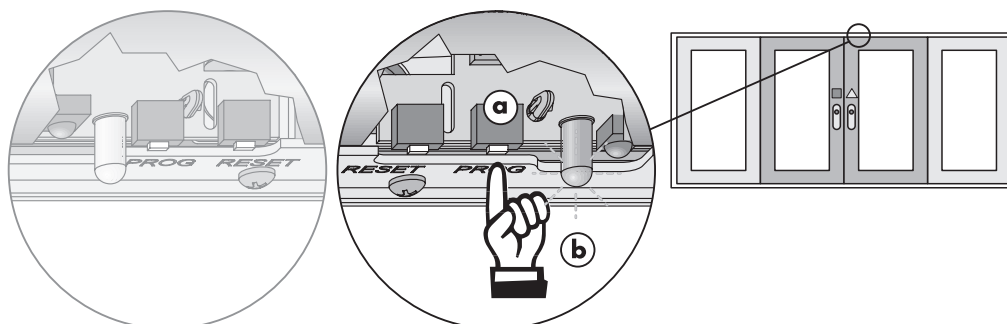
⚠ ADVERTENCIA**seguridad!****¡Peligro de lesiones! ¡Riesgo de lesiones por atrapamiento y aplastamiento de manos, brazos, piernas y pies! ¡No se produce ninguna desconexión de**

- › Durante el desplazamiento de medición y aprendizaje, guardar una distancia de seguridad con respecto a los elementos en movimiento.

⚠ ADVERTENCIA**¡Riesgo de valores de medición falsos!**

- › Para evitar valores de medición falsos, el sistema DRIVE axxent HSA smart no se debe ver estorbado u obstaculizado durante todo el desplazamiento de medición y aprendizaje.

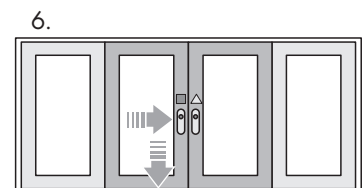
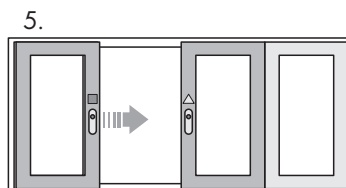
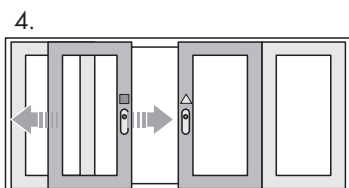
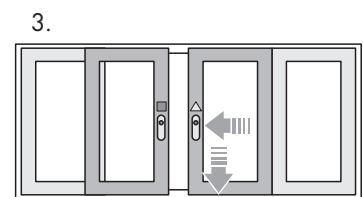
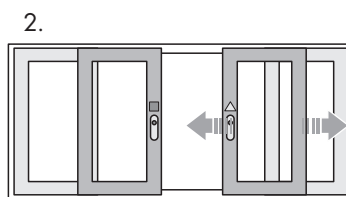
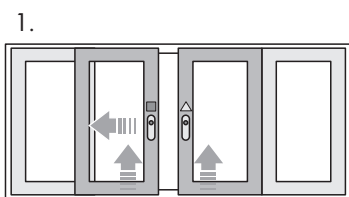
1. Desplazar la hoja corredera elevadora hacia la posición "Cerrar" (manualmente, si fuera necesario)
2. Presionar la tecla "PROG" (a)
Aviso: el LED parpadea en verde (b).
3. Mantener presionado el pulsador del motor elevador de la hoja pasiva △ durante 11 segundos (c)
Aviso: mientras se presiona el pulsador, suenan sucesivamente:
1 tono de bocina corto, 2 tonos de bocina cortos, 3 tonos de bocina cortos, 4 tonos de bocina cortos. Soltar el pulsador.
4. Mantener presionado el pulsador del motor elevador de la hoja pasiva △ durante 2 segundos (d)
Aviso: mientras se presiona el pulsador, suena 1 tono de bocina corto. Soltar el pulsador.



Posiciones del desplazamiento de medición y aprendizaje

En las siguientes páginas se ilustran las secuencias de uso correspondientes tomando como ejemplo una hoja activa a la izquierda. Tras el inicio se alcanzan las siguientes posiciones:

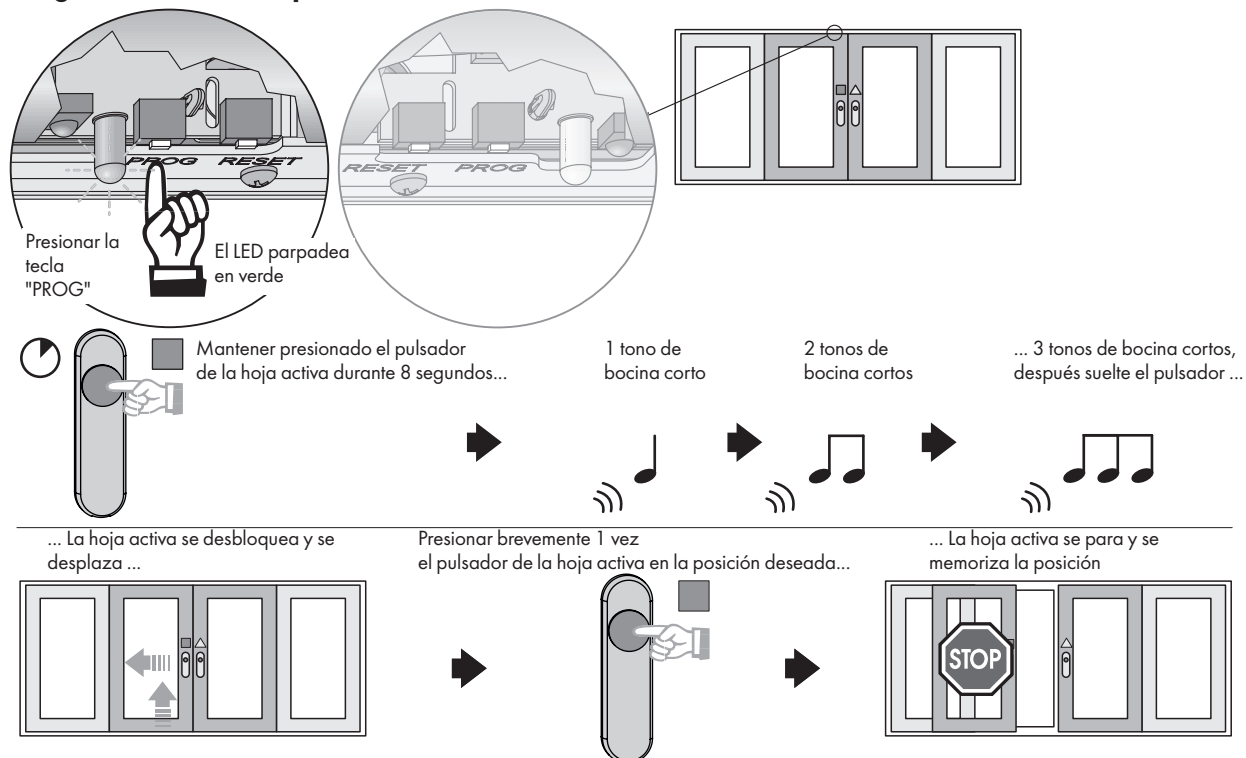
1. Desbloquear ambas hojas correderas elevadoras   y la hoja activa  se abre parcialmente (en posición de espera).
2. La hoja pasiva  se abre hasta el tope de la posición final y vuelve de nuevo a la posición "Cerrar".
3. La hoja pasiva  se vuelve a abrir hasta el tope de la posición final, vuelve a la posición "Cerrar" y se bloquea.
4. La hoja activa  se abre hasta el tope de la posición final, vuelve a la posición de espera, se para brevemente y continúa hasta la posición "Cerrar".
5. La hoja activa  vuelve a abrirse hasta el tope de la posición final, vuelve a la posición de espera, se para brevemente y continúa hasta la posición "Cerrar".
6. La hoja activa  se bloquea



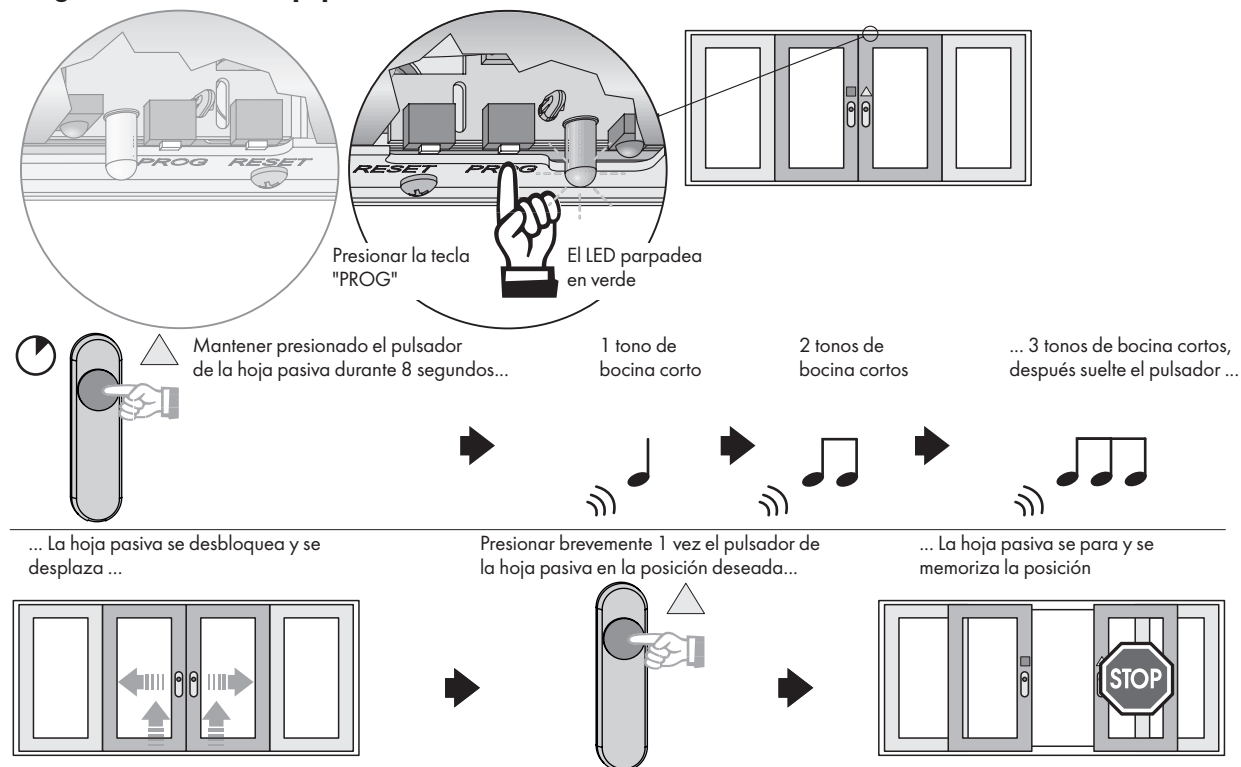
12. Programación parada intermedia - esquema C

- La hoja activa ■ y la hoja pasiva ▲ deben programarse individualmente para la parada intermedia deseada.
- En general, es suficiente con programar la parada intermedia sólo para la hoja activa.

Programación de la hoja activa



Programación de la hoja pasiva



13. Uso - esquema C

Las correderas elevadoras del esquema C tienen dos hojas correderas elevadoras que se pueden controlar (hoja activa ■ y hoja pasiva ▲). La hoja activa es la hoja que se abre primero y la hoja pasiva es la hoja que se abre a continuación. La posición de la hoja activa y de la hoja pasiva (hoja corredera elevadora derecha o izquierda) se debe especificar en el pedido. En estas instrucciones se representa el ejemplo de hoja corredera elevadora izquierda como hoja activa y hoja corredera elevadora derecha como hoja pasiva.

Aviso: el pulsador para la hoja activa controla individualmente la correspondiente hoja corredera elevadora. El pulsador para la hoja pasiva controla al mismo tiempo ambas hojas correderas elevadoras.

13.1 Modo "Abrir" - "Stop" - "Cerrar"

Cada vez que se presione el pulsador, la función cambiará entre "Abrir" - "Stop" - "Cerrar".

Aviso: el LED se ilumina en verde durante la apertura. El LED se ilumina en rojo durante el cierre y el bloqueo.

Pulsador hoja activa ■

(gestiona la hoja activa)



Pulsador hoja pasiva ▲

(gestiona la hoja activa y la hoja pasiva)



13.2 Posición de microventilación de 10 min.

En el esquema C, sólo la hoja activa se desplaza a la posición de microventilación de 10 min. Allí se baja. El LED parpadea en verde durante los 10 minutos de la fase de ventilación, entonces se apaga y la hoja activa se desplaza de vuelta a la posición "CERRADA". Aquí se bloquea.

Pulsador hoja activa ■

(gestiona la hoja activa)

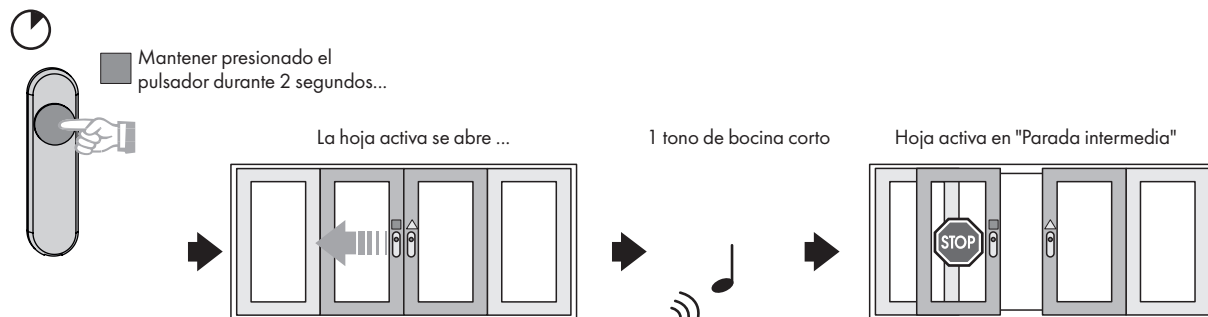


13.3 Parada intermedia (ancho de apertura limitado)

La hoja activa y pasiva se controlan individualmente y se desplazan entonces hacia la parada intermedia programada.

Pulsador hoja activa ■

(gestiona la hoja activa)



Pulsador hoja pasiva ▲

(gestiona la hoja activa y la hoja pasiva)



13.4 Función especial "Apertura hasta la posición final" (tope)

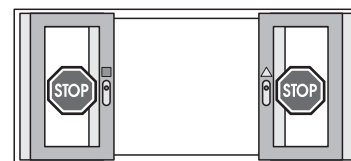
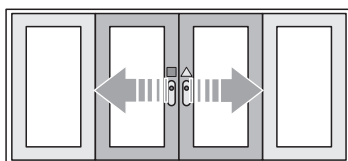
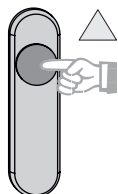
Por motivos de seguridad, las dos hojas correderas elevadoras no se abren por completo en el servicio normal electromotorizado. Para abrir por completo las hojas correderas elevadoras, es decir, para llevarlas a su posición final absoluta (hasta el tope), se pueden empujar manualmente por separado o desplazarlas hasta allí mediante una pulsación del pulsador especial en el motor elevador HA correspondiente. Para ello, las hojas correderas elevadoras deberán encontrarse en posición "ABIERTA".

Pulsador hoja pasiva

(gestiona la hoja activa y la hoja pasiva)

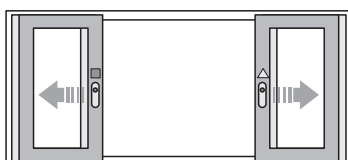
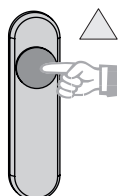
Presionar 1 vez brevemente

... ambas hojas correderas elevadoras se abren ...



Mantener presionado el pulsador permanentemente...

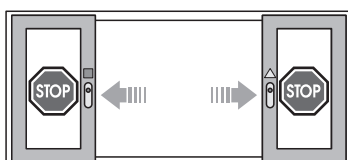
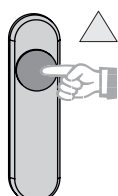
... La hoja corredera elevadora continúa abriéndose...



Accionar individualmente la hoja activa  y la hoja pasiva 

... soltar el pulsador al alcanzar la hoja corredera elevadora la posición final ...

... La hoja corredera elevadora se para de inmediato



Aviso: esta función especial sólo se puede ejecutar por separado para la hoja activa y la hoja pasiva.

Aviso: no necesario en la ejecución con tarjeta de terminal opcional para cortina óptica. En la ejecución con cortina óptica, la hoja corredera elevadora se abre siempre hasta la posición final.

14. Funcionamiento de emergencia manual

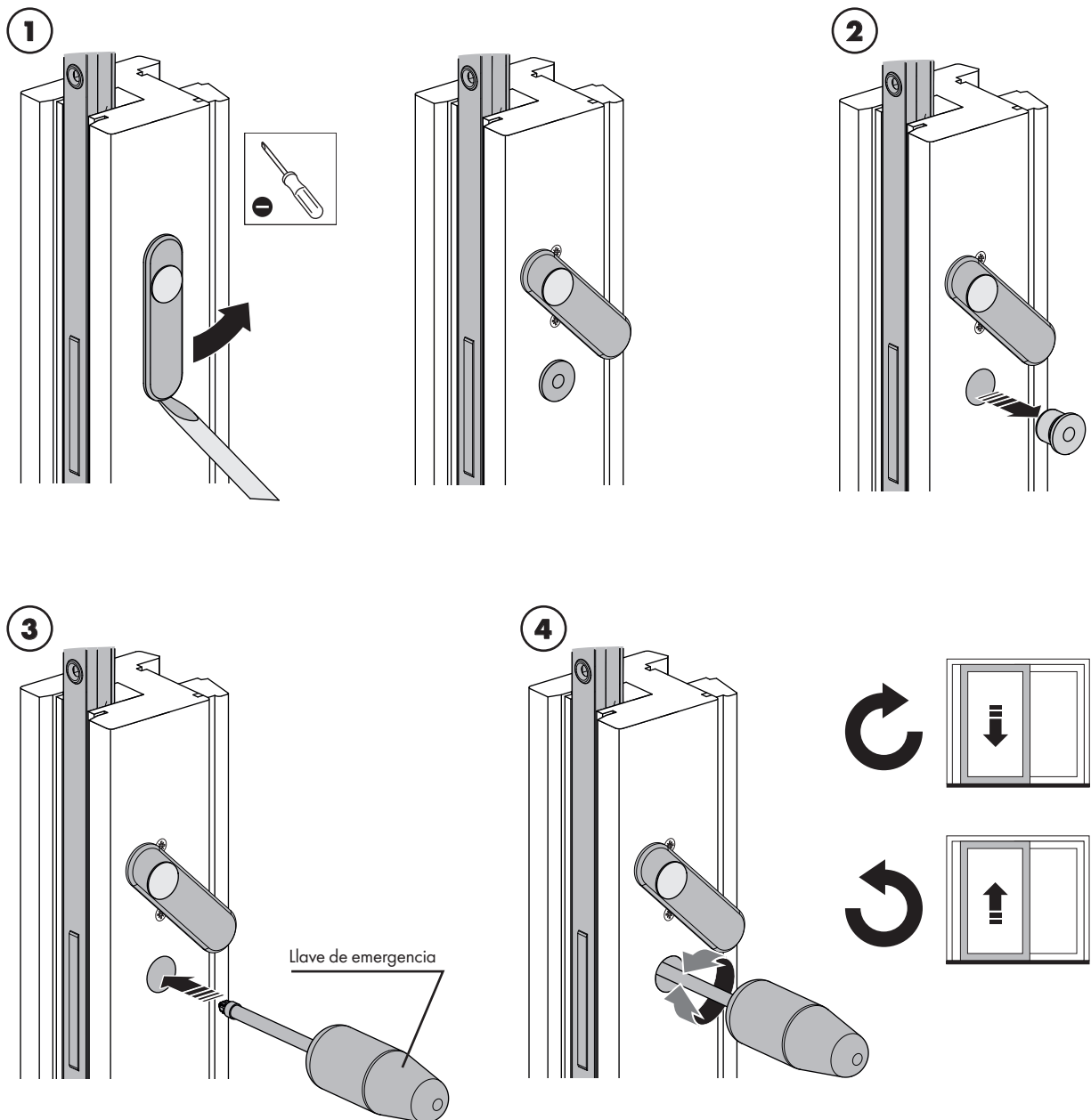
En caso de fallo del motor elevador HA, la hoja corredera elevadora se puede subir o bajar manualmente con la llave de emergencia suministrada. Seguidamente, la hoja corredera elevadora se puede desplazar manualmente.

Aviso: la llave de emergencia se debe utilizar exclusivamente para el uso manual en caso de avería. Por ello, guárdela siempre cerca de la corredera elevadora.

⚠ ADVERTENCIA

Riesgo de lesiones por el rebote de la llave de emergencia.

- Durante el uso manual con la llave de emergencia, sujétela con fuerza suficiente. Durante el desbloqueo, la llave de emergencia se carga con el peso de la hoja corredera elevadora.



15. Cuidado y mantenimiento

⚠ ADVERTENCIA

Aparato eléctrico.

Riesgo de muerte por descarga eléctrica o fuego.

Tener en cuenta lo siguiente para evitar daños personales y materiales:

- › Retirar el enchufe de la toma de corriente antes de cada limpieza o de los trabajos de mantenimiento. No tirar nunca para ello del cable para desconectar el aparato de la red eléctrica.
 - › En el caso de aparatos con toma fija en una red de corriente alterna de 230 V, desconectar todos los conectores del cable eléctrico. Si fuera necesario, se deberán retirar los fusibles.
-

15.1 Limpieza

Importante: durante la limpieza del DRIVE axxent HSA smart no deberá penetrar ningún líquido en el interior del aparato.

- No utilizar productos de limpieza agresivos o que contengan disolventes para la limpieza u objetos con bordes afilados, ya que las superficies de las carcasas podrían dañarse.
- No limpiar nunca el aparato con un limpiador a presión o un limpiador por chorro a vapor.
- Limpiar el DRIVE axxent HSA smart con un paño humedecido con lejía jabonosa suave o con detergente.
- Tener en cuenta las normativas de seguridad para el trabajo con herramientas eléctricas y, si fuera necesario, para escaleras, para estribos y para trabajos por encima de la altura de la cabeza y en determinadas alturas.

16. Solución de problemas

En caso de avería, no abrir nunca el aparato ni intentar repararlo.

Si en la siguiente tabla no se describe el problema, diríjase a su comercio especializado en ventanas o directamente al SIEGENIA: Tfno. +49 271 3931-0

16.1 DRIVE axxent HSA smart

Descripción del problema	LED	Posible causa	Propuesta de solución
El DRIVE axxent HSA smart no funciona	apagado	No hay alimentación de corriente	Comprobar la alimentación de corriente
	apagado	Mando a distancia por infrarrojos no programado	Véanse las instrucciones de uso del mando a distancia por infrarrojos
	parpadea en rojo	DRIVE axxent HSA smart no inicializado	Realizar un desplazamiento de referencia (véase la página 33 y 38)
	parpadea 2 veces en verde, 3 veces en rojo	Sobrecalentamiento	Esperar hasta que el motor se enfríe y el parpadeo del LED se apague
	parpadea en rojo/verde	Test de sistema negativo	Interrumpir la tensión durante 10 segundos como mínimo, iniciar entonces el desplazamiento de referencia y medición (véase la página 33 y 38) (avise al servicio técnico si la anomalía se repite)
El DRIVE axxent HSA smart interrumpe la operación de apertura/cierre y se desliza durante 4 segundos en sentido opuesto	apagado	Un obstáculo bloquea el recorrido de desplazamiento de la hoja corredera elevadora	Eliminar el obstáculo y volver a presionar DRIVE axxent HSA smart
El DRIVE axxent HSA smart no reacciona a smartphones/tablets	-	Sin conexión WLAN con el router de la red de casa	Reiniciar el router de WLAN de la red de su casa
	-	Sin conexión WLAN con el smartphone/tablet	Reiniciar el smartphone/tablet
	-	Sin conexión WLAN con el DRIVE axxent HSA smart	Efectuar un reset en el DRIVE axxent HSA smart: 1. Presionar brevemente 3 veces la tecla "PROG". 2. Inmediatamente después, presionar 1 vez prolongadamente la tecla "PROG" (mantener presionada aprox. 4 segundos) 3. La hoja corredera elevadora se cierra El módulo se vuelve a encontrar entonces en su estado de suministro.

16.2 App Comfort SI

Encontrará información más detallada sobre el uso y la solución de problemas en la web Smarthome de SIEGENIA.

<https://smarthome.siegenia.com>



17. Datos técnicos

Indicaciones para un DRIVE axxent HSA smart	
Suministro de corriente	120 - 230 V~, 22 W
Tensión de trabajo del dispositivo (fuente de alimentación integrada en el motor para corredera)	24 V
Fuerza de desplazamiento máx. en el motor para corredera	aprox. 50 N (por peso de hoja y fricción)
Par de torsión máx. llave de emergencia	aprox. 2 Nm
Velocidad de desplazamiento	aprox. 150 mm/seg.
Tiempo de marcha del motor elevador HA	aprox. 7 seg.
Rango de temperatura	-5 °C hasta + 50 °C
Protección antiaprisionamiento	Desconexión por sobrecarga electrónica (limitación de corriente según la norma)
Tipo de protección	IP 20 para espacios secos
Conexión para la red de corriente alterna de fábrica	Euroconector, longitud de cable 5 m
Conexión de la red de corriente alterna del cliente (ruta de cableado oculta)	Cable 5 x 1,5 mm ² (Separación de seguridad omnipolar necesaria)
Bornes de conexión	para sección transversal máx. de cable de alimentación de 2,5 mm ²

18. Accesorios

Descripción	Referencia
Plantilla arrastrador	GABB0010-0E5010
Plantilla taladro pasante	GABB0020-0E5010
Plantilla motor elevador HA	PAFB0020-000010
Mando a distancia por infrarrojos	GZFB0020-025010
Cortina óptica interior / exterior	disponible en la empresa CEDES GmbH Elzmatten 6, D-79365 Reinhausen

19. Notas sobre la responsabilidad del producto

19.1 Uso previsto

Quedan expresamente prohibidas todas las aplicaciones y casos de aplicación que no correspondan al uso previsto, así como todas las adaptaciones o cambios en el producto y en todos sus componentes que no hayan sido autorizados expresamente por SIEGENIA. En caso de inobservancia de esta disposición, SIEGENIA no asume ninguna responsabilidad por daños en personas o materiales.

19.2 Responsabilidad por vicios del producto

Para nuestros productos concedemos a las empresas una garantía de 1 año desde la entrega de la mercancía, siempre que el montaje y el uso hayan sido correctos, (según nuestros Términos y condiciones generales) o, si no se acuerda otra cosa por escrito, una garantía de 2 años al consumidor final según las normativas legales. En el marco de cualquier mejora, nos reservamos el derecho a cambiar componentes sueltos o productos completos. Los daños resultantes por defectos están excluidos de la garantía, siempre que sea legalmente aplicable. Los derechos de garantía se pierden si en el producto y/o componentes sueltos se realizan cambios, que no hayan sido autorizados por nuestra empresa o que no se describan en esta documentación, o si el producto y/o los componentes sueltos se desmontan o desensamblan (también parcialmente), siempre y cuando los defectos se deban a las modificaciones mencionadas arriba.

19.3 Exoneración de responsabilidad

El producto y sus piezas se someten a estrictos controles de calidad. Por ello, si el uso es adecuado, trabajan de forma fiable y segura.

Nuestra responsabilidad por daños resultantes de defectos y/o por reclamación de daños y perjuicios queda excluida, excepto en el caso de que hayamos actuado con premeditación o alevosía o si somos responsables de lesiones mortales, corporales o para la salud. Por lo anterior no se verá afectada toda responsabilidad objetiva recogida en la Ley de responsabilidad de productos alemana. Tampoco se verá afectada la responsabilidad por el incumplimiento culposo de obligaciones contractuales importantes; sin embargo, en tales casos la responsabilidad se limita a los daños típicos previsibles. Una modificación de la carga de la prueba para perjuicio del cliente no casa con las presentes regulaciones.

19.4 Protección medioambiental

Aunque nuestros productos no se encuentran en el campo de aplicación de la Ley alemana sobre productos eléctricos, SIEGENIA – como ha estado haciendo hasta ahora – no sólo se ocupará de que se cumplan los requisitos recogidos por esa ley, sino que además intentará, en cuanto ello sea técnicamente posible, prescindir por completo y lo antes posible de materiales peligrosos para el medio ambiente.

Los productos eléctricos no se deben desechar con la basura doméstica.

20. Comentarios sobre la documentación

Todas las indicaciones y propuestas que puedan contribuir a mejorar nuestra documentación serán bien recibidas. Envíenos sus sugerencias por correo electrónico a 'dokumentation@siegenia.com'.

21. Declaración de incorporación CE

Fabricante SIEGENIA-AUBI KG
Beschlag- und Lüftungstechnik
Duisburger Straße 8
57234 Wilnsdorf

declara que el producto **Motor de corredera elevadora**

Modelo de aparato

DRIVE axxent HSA smart

Denominación de tipo

cumple con los siguientes requisitos básicos:

Directiva sobre máquinas CE 2006/42/CE

Directiva de CEM 2014/30/UE

EN 301 489-1

EN 301 489-17

Directiva de baja tensión 2014/35/UE

EN 60335-1:2012

EN 60335-2-103:2010

Directiva para la restricción
del uso de sustancias tóxicas 2011/65/UE

Esta declaración se basa en los informes de inspección de:

EMC TestHaus Dr. Schreiber GmbH -informe de ensayo 14/457

La máquina incompleta sólo puede ser puesta en servicio, si se ha constatado que la máquina, en la que se debe montar la máquina incompleta, cumple con las disposiciones de la directiva sobre máquinas.

La documentación técnica especial ha sido elaborada según el anexo VII parte B de la directiva sobre máquinas CE 2006/42/CE.

Nos comprometemos a entregarla en forma electrónica a las autoridades de vigilancia del mercado en respuesta a un requerimiento debidamente motivado, dentro de un plazo adecuado. La documentación técnica arriba mencionada puede ser solicitada al fabricante.

Siegen, 2018/05/16



M. Weber

(Dirección grupo de desarrollo)

Esta declaración certifica la conformidad con las directrices mencionadas, pero no contiene ningún compromiso legal de garantía de las características en sentido legal.

Se deberán observar las instrucciones de seguridad en la documentación del producto suministrada.

SIEGENIA®

brings spaces to life

Sede principal:
Industriestraße 1–3
57234 Wilnsdorf
ALEMANIA

Teléfono: +49 271 3931-0
Fax: +49 271 3931-333
info@siegenia.com
www.siegenia.com



Puede encontrar nuestras representaciones
internacionales en: www.siegenia.com

SIEGENIA internacional:

Alemania Teléfono: +49 271 39310
Austria Teléfono: +43 6225 8301
Benelux Teléfono: +32 9 2811312
Bielorrusia Teléfono: +375 17 3143988
China Teléfono: +86 316 5998198
Corea del Sur Teléfono: +82 31 7985590
Francia Teléfono: +33 3 89618131

Hungría Teléfono: +36 76 500810
Italia Teléfono: +39 02 9353601
Gran Bretaña Teléfono: +44 2476 622000
Polonia Teléfono: +48 77 4477700
Rusia Teléfono: +7 495 7211762
Suiza Teléfono: +41 33 3461010
Turquía Teléfono: +90 216 5934151
Ucrania Teléfono: +38 044 4054969

Consulte con sus especialistas:

Siempre a su disposición.

Póngase en contacto con nosotros o visítenos.

Finstral Studio Unterinn

Sede principal con 600 m²
de exposición

Gastererweg 1

39054 Unterinn/Ritten (BZ)

Italia

T +39 0471 296611

www.finstral.com/unterinn

Finstral Studio Tarragona

Showroom con 320 m²

de exposición

Ctra. Nacional 240, KM 14,5

43144 Vallmoll - Tarragona

España

T +34 977 637001

www.finstral.com/tarragona

Finstral Studio Alicante

Showroom con 300 m²

de exposición

Autovia A-31, KM 196,9

03630 Sax - Alicante

España

T +34 977 637001

www.finstral.com/alicante

Edición Mayo 2023

Número de artículo 60-0313-00-04

Finstral Studio cerca de usted:

finstral.com/búsqueda-de-distribuidores

Canales de contacto:

A través del Chat en finstral.com, mediante una videoconferencia directamente desde un Finstral Studio o por teléfono llamando al número gratuito: 900150173 o también nos encontrará en el +34 977637001

Su distribuidor Partner Finstral más cercano: