

**MVR500MRP** 5454469 Radio: módulo de persiana POWER  
**MVR500MRPX** 5454470 Radio: módulo de persiana con antena ext. POWER

### Función

Este módulo permite controlar y centralizar persianas, celosías, toldos y cortinas, mediante pulsadores conectados por hilo o con mando a distancia Yokis.

### Compatibilidad

El módulo MVR500MRP(X) es compatible con todos los motores de 3 hilos (común, apertura, cierre). Los finales de carrera pueden ser de tipo eléctrico o electrónico, regulados en la misma persiana. Si se usan finales de carrera mecánicos, la carrera de la persiana se define mediante los topes que la detienen mecánicamente. En ese caso, el módulo MVR500MRP(X) detecta una sobrecarga y corta inmediatamente la alimentación al motor. El módulo MVR500MRP(X) también es compatible con motores de 4 hilos (fase, neutro, subida, bajada) en el modo de mando permanente subida o bajada. No es compatible con motores tubulares con receptor radio incorporado.

### Gama POWER (\*):

- dentro de una casa de 100 m<sup>2</sup> donde atravesase un muro portante perpendicular o una losa
  - 250 m en ausencia de obstáculos
- (Nota: en ambos casos, reducción del alcance en presencia de elementos metálicos, paredes o tabiques)

### TRANSMISIÓN RADIO

**El led del emisor se enciende sólo cuando se establece correctamente la transmisión radio.**

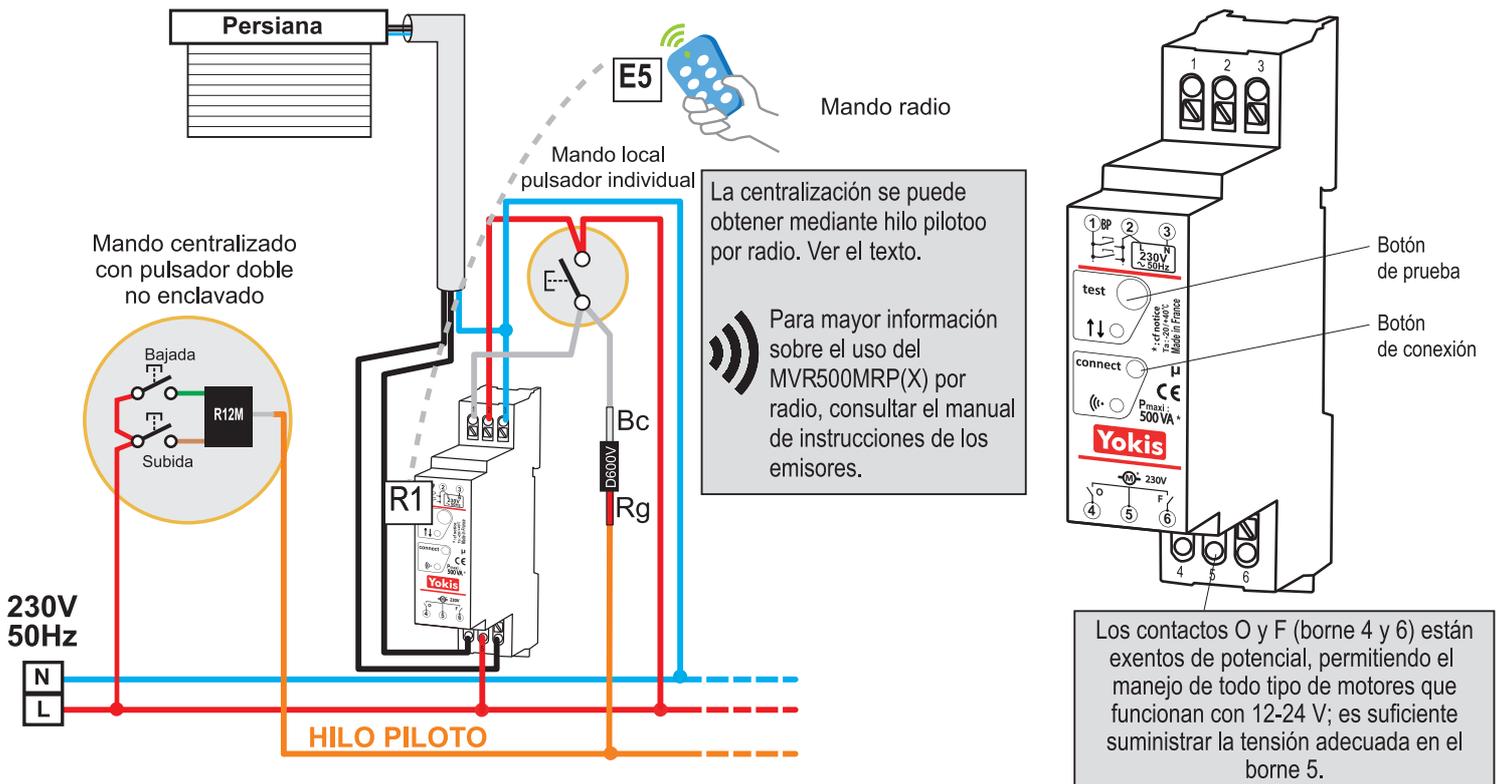
Si el alcance no es suficiente, el añadido de un receptor intermedio permite resolver el problema.

Consultar el manual de instrucciones de los emisores.



CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	
Potencia motor 3 o 4 hilos	230 V ~ 2A máx. 500 VA
Tensión de red	230 V ~ +10% -15% - 50 Hz
Temperatura ambiente	-20°C +50°C
Humedad relativa	del 0 al 70%
Consumo del módulo	0,77 W - 3,2 VA
Frecuencia radio	2,4 GHz
Dimensiones	90 x 17,5 x 60 mm

## CABLEADO



El módulo debe instalarse exclusivamente por personal calificado y en un lugar inaccesible para el usuario final, conforme a ley nacional. Para cumplir con las normas de seguridad, el módulo debe conectarse a una red protegida de aguas por un disyuntor magneto térmico de 10A en curva C. Llevar a cabo el cableado al módulo únicamente en ausencia de red eléctrica.

Si se utiliza un tablero eléctrico trifásico, la fase de alimentación de los módulos debe ser la misma que la del hilo piloto. Nuestro servicio de asistencia técnica tiene a disposición del usuario los diagramas para el cableado en sistemas trifásicos.

1. Conectar la alimentación de red entre los bornes "L" y "N".
2. Conectar el pulsador local entre los bornes "L" y "BP". Si se quiere utilizar un pulsador doble no enclavado, es indispensable utilizar el accesorio Yokis R12M, Cód. 5454073.

**Atención:** Si la distancia del pulsador es superior a los 3 metros, comprobar en el módulo MVR500MRP(X) el nivel de tensión entre los bornes "BP" y "N". Si es superior a 20 V, colocar un diodo D600V entre el hilo de retorno del pulsador y el borne "BP" del MVR500MRP(X), prestando atención a conectar el hilo blanco del D600V en el borne "BP".

3. Conectar los hilos del motor en los bornes "3", "4" y "6" (cierre). Comprobar que el borne "O" esté efectivamente conectado con el hilo de apertura. No confiar en el color de los hilos del motor. Para comprobar la correcta conexión del motor, accionando el pulsador con 3 pulsaciones breves, la persiana debe subir. En cambio, con 4 pulsaciones breves la persiana debe bajar. Si el funcionamiento es contrario al previsto, invertir los dos hilos del motor en el módulo MVR500ER.

# PUESTA EN TENSIÓN

**Prestar ATENCIÓN en el caso de persianas con final de carrera mecánico:** No colocar el módulo en tensión si la persiana está completamente cerrada. Colocar previamente la persiana a la mitad de su carrera utilizando directamente los hilos de apertura o cierre, antes de dar alimentación al módulo.

El módulo se adapta **automáticamente** a los distintos tipos de persiana con final de carrera electrónico, eléctrico o mecánico. El accionamiento del motor siempre se limita a 90 segundos, excepto en el caso del final de carrera electrónico: en este caso la duración del accionamiento se limita a 40 segundos. El instalador puede modificar esta duración de un mínimo de 5 segundos hasta el infinito, utilizando los finales de carrera electrónicos (en caso de necesidad, dirigirse a nuestro servicio de asistencia técnica). El código 24 seguido del código 26 permiten desactivar la temporización de los contactos del motor.

## FUNCIONAMIENTO

### 1. Uso del módulo

El MVR500MRP(X) se puede controlar con un pulsador individual o doble (no enclavado). La persiana reacciona algunas décimas de segundo después del accionamiento del pulsador.

Con pulsador individual: una pulsación permite abrir o cerrar completamente la persiana. Durante el movimiento, una nueva pulsación detiene la persiana. En ese caso, con la siguiente pulsación el módulo invierte el sentido del movimiento.

Con pulsador doble (no enclavado): (requiere el uso del accesorio Yokis R12M Mod: 5454073). Un accionamiento del pulsador de subida permite la subida y la parada de la subida. Un accionamiento del pulsador de bajada permite la bajada y la parada de la bajada. Durante el cierre, un accionamiento del pulsador de subida provoca una parada de 0,5 seg. seguida de una apertura. Un accionamiento simultáneo de los dos pulsadores abre la persiana.

Con el mando a distancia: como en el caso del pulsador individual. Consultar el manual de uso del mando a distancia.

Pulsaciones breves: los módulos Yokis se pueden utilizar o configurar mediante la repetición de pulsaciones breves. La velocidad de accionamiento debe ser de al menos 2 pulsaciones al segundo. Durante estas pulsaciones, la persiana no se mueve. Al final de las pulsaciones, la persiana confirma la configuración con un breve movimiento de subida y bajada. Si se deben configurar varios módulos de la misma manera, es posible actuar con pulsaciones breves en el pulsador centralizado o - en el caso de un pulsador centralizado doble - indistintamente en el de subida o en el de bajada.

**IMPORTANTE: antes de realizar cualquier configuración se debe desbloquear el módulo mediante 23 pulsaciones breves.**

### 2. Posición intermedia

Es posible configurar una posición intermedia (por ej., con los listones separados). Para ello, cerrar completamente la persiana y luego abrirla hasta la posición intermedia deseada. Realizar **5** pulsaciones breves para memorizar la posición. A partir de ese momento, con la persiana cerrada, abierta o en cualquier otra posición, será posible realizar **2** pulsaciones breves para llevarla a la posición memorizada con anterioridad.

### 3. Programación diaria

La programación diaria permite una apertura y un cierre automáticos de la persiana a dos horas escogidas a gusto. El MVR500MRP(X) tiene un reloj interno diario. Este reloj no necesita ajuste.

Programación diaria de la hora de cierre: a la hora del día que se quiere cerrar la persiana, realizar **8** pulsaciones breves.

Programación diaria de la hora de apertura: a la hora del día que se quiere abrir la persiana, realizar **9** pulsaciones breves.

Programación diaria de la hora para la posición intermedia: a la hora del día que se quiere la persiana la posición intermedia, realizar **7** pulsaciones breves.

Para anular todas las programaciones es suficiente realizar **10** pulsaciones breves.

Ejemplo: para cerrar diariamente las persianas a las 21:30, es suficiente, a esa hora, realizar **8** pulsaciones breves.

Nota: en caso de ausencia de la tensión de red, el MVR500M anula todas las programaciones diarias. Entonces, es indispensable repetir la configuración a las horas deseadas. Como alternativa, es posible conectar un interruptor horario externo o un sensor crepuscular mediante el accesorio CVI34 (Cód. 5454806).

Para **desactivar la posibilidad de efectuar programaciones diarias**, es suficiente realizar **22** pulsaciones breves. El usuario ya no podrá programar horas diarias de apertura, cierre o posición intermedia (elección aconsejada para instalaciones en el ámbito terciario).

### 4. Retorno a la configuración de fábrica

Para colocar otra vez el módulo con sus configuraciones de fábrica, realizar **25** pulsaciones breves. El módulo ejecutará, en este orden, las siguientes acciones: anulación de todas las programaciones diarias; anulación de los finales de carrera electrónicos; activación del movimiento inverso; configuración del par motor en bajo; eliminación de la inversión lógica de los hilos de subida y bajada; autorización de la programación diaria; activación del control de los finales de carrera y del par motor.

### 5. Bloqueo del módulo

El bloqueo de las configuraciones impide modificar el módulo en el caso de numerosas pulsaciones involuntarias. El módulo sale de fábrica no bloqueado. El bloqueo se realiza mediante **21** pulsaciones breves. Después del bloqueo, el módulo deja de responder a las configuraciones realizadas con un número de pulsaciones breves de 12 a 26, a excepción de las **23** pulsaciones breves, que permiten eliminar el bloqueo: entonces, el módulo responde nuevamente a las configuraciones realizadas con un número de pulsaciones breves de 12 a 26.

Urmet S.p.a. – 10154 TURÍN (ITALIA) – Via Bologna 188/C  
Consulte la información técnica en [www.yokis.com](http://www.yokis.com) o llame al:  
Servicio de asistencia al cliente: +39 011.23.39.810 - Exportaciones  
Teléfono: +39 011.24.00.250/256 - Fax: +39 011.24.00.296



PROBLEMA DE FUNCIONAMIENTO	CAUSAS	SOLUCIÓN
La persiana no se mueve, pero se oyen los relés que conmutan durante 1 segundo.	- Los hilos del motor podrían no estar conectados.	- Comprobar el funcionamiento de la persiana desconectando los cables del motor del MVR500M y utilizando una alimentación directa en los terminales de los mismos cables.
	- El motor ya dispone de un limitador de par incorporado.	- Después de 3 o 4 pruebas de subida y bajada con el pulsador, el módulo MVR500M se debe configurar automáticamente. Si no lo hace, es suficiente accionar el pulsador con 24 pulsaciones breves.
La persiana se detiene mientras está subiendo y hace un movimiento inverso.	- Los hilos del motor podrían estar invertidos.	- Comprobar la conexión de los hilos del motor. Para ello, accionar el pulsador con 3 pulsaciones breves, para abrir la persiana. Si la persiana se cierra, significa que la conexión está invertida.
	- El motor se esfuerza demasiado.	- Intentar aumentar el par del motor accionando el pulsador con 19 pulsaciones breves.
La persiana se detiene mientras está bajando y hace un movimiento inverso.	- Los listones de la persiana están desfasados y fuerzan las guías de deslizamiento.	- Hacer mover repetidamente la persiana para alinear nuevamente los listones. - Intentar aumentar el par del motor accionando el pulsador con 19 pulsaciones breves.
Después de un cierre completo, la persiana se abre un poco.	- El final de carrera inferior está desplazado y el motor fuerza la cremallera.	- Regular el final de carrera eléctrico inferior. - Intentar aumentar el par del motor accionando el pulsador con 19 pulsaciones breves.
Las persianas se detienen durante el movimiento sólo cuando se accionan desde un mando centralizado.	- La alimentación de red es de baja calidad.	- Evitar el uso de prolongaciones de sección insuficiente y muy largas para alimentar la obra.
Algunas persianas suben y otras bajan después de un mando centralizado.	- En algunos módulos los hilos del motor están invertidos.	- Accionar el pulsador local con 3 pulsaciones breves, para abrir la persiana. Si la persiana se cierra, significa que los hilos del motor están invertidos en el tablero de bornes (ver más arriba).

## Cuadro de resumen de los códigos de configuración del módulo

Cód.	Acción	número de movimientos de confirmación	Cód.	Acción	número de movimientos de confirmación
2	Regreso a la posición intermedia	-	12	Definición del final de carrera electrónico inferior	sube durante 1 seg.
3	Apertura centralizada con pulsador individual	apertura	14	Definición del final de carrera electrónico superior	baja durante 1 seg.
4	Cierre centralizado con pulsador individual	cierre	16	Anular el final de carrera inferior y superior	3
5	Memorización de la posición actual de la persiana como posición intermedia	2	17	Suprimir el movimiento inverso en caso de sobrecarga (biestable)	7
6	Anulación de la posición intermedia	3	19	Aumentar el par del motor (biestable)	9
7	Programación diaria de la posición intermedia	Pos. Int.	20	Invers. lógica de los hilos de subida y bajada (biestable)	10
8	Programación diaria de la hora de cierre	cierre	21	Bloqueo de las configuraciones del instalador	1
9	Programación diaria de la hora de apertura	apertura	22	Desactivar la programación diaria (biestable)	2
10	Anular todas las programaciones diarias	3	23	Autorizar las configuraciones del instalador	3
			24	Desactivación de los controles de los finales de carrera y de par del motor	4
			25	<b>Restablecimiento del módulo con los valores de fábrica</b>	2
			26	Supresión del control del par del motor (biestable)	6

## CENTRALIZACIÓN

Existen dos modos de centralización radio, según el número de módulos a controlar y la distancia entre los distintos módulos:

- El modo directo: máximo 4 módulos por pulsador
- El modo de "Bus Radio": número de módulos ilimitado

Para mayor información, consultar el manual de instrucciones de los emisores, el "Recordatorio Radio" o el sitio [www.yokis.com](http://www.yokis.com).

### IMPORTANTE

**Los módulos también se pueden centralizar mediante hilo piloto. En determinadas situaciones de instalación puede ser útil contemplar la presencia, en fase de cableado de los módulos, de un hilo piloto destinado a la centralización.**

**GARANTÍA:** Además de la garantía legal, este producto tiene una **garantía de 5 años** desde la fecha de fabricación. El material deberá ser utilizado conforme a las prescripciones indicadas y al uso al que está destinado. El defecto no debe haber sido provocado por un deterioro o por un accidente causado por negligencia, uso anormal o montaje inadecuado. En todos los casos, la garantía sólo cubre el reemplazo de los productos defectuosos sin que se pueda reclamar ningún tipo de indemnización, perjuicio sufrido, daños o intereses.