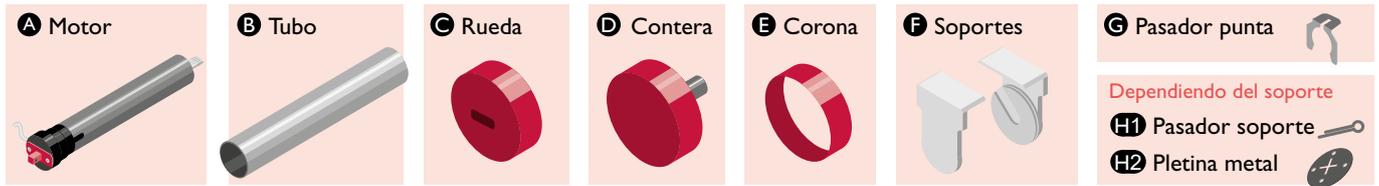
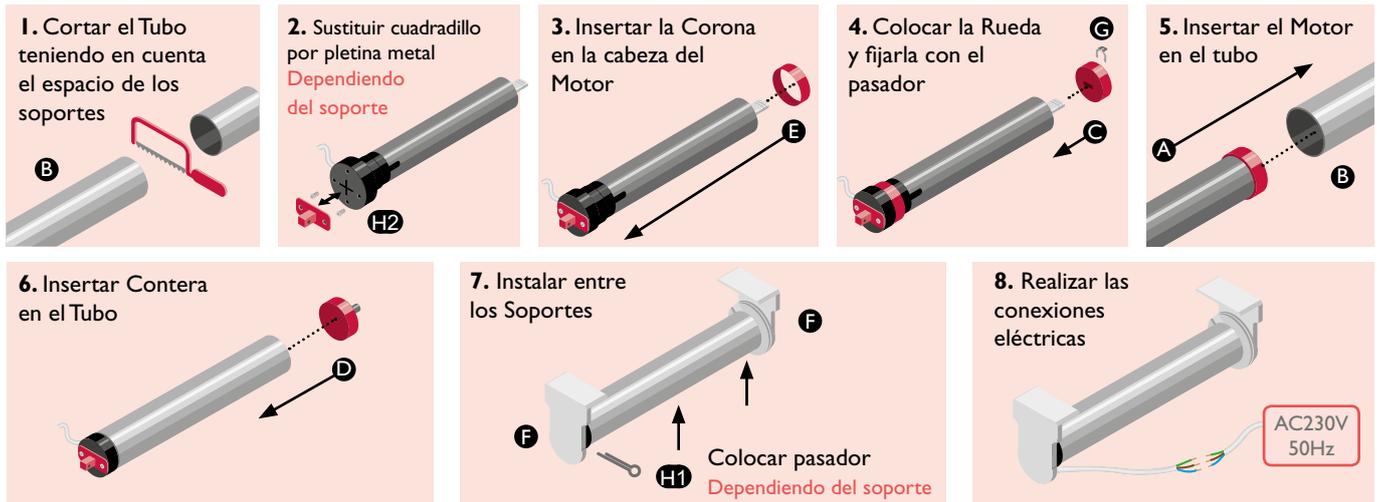


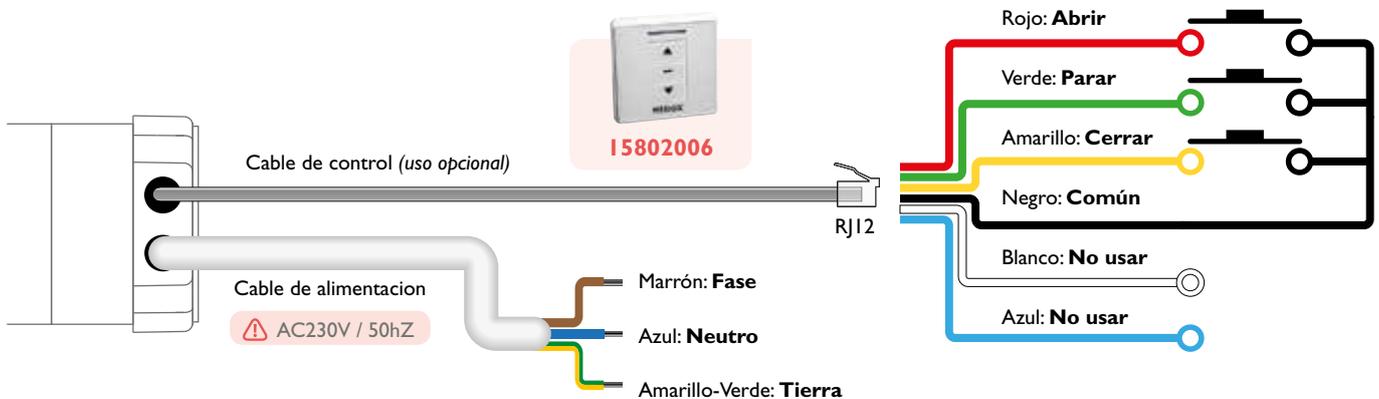
Componentes



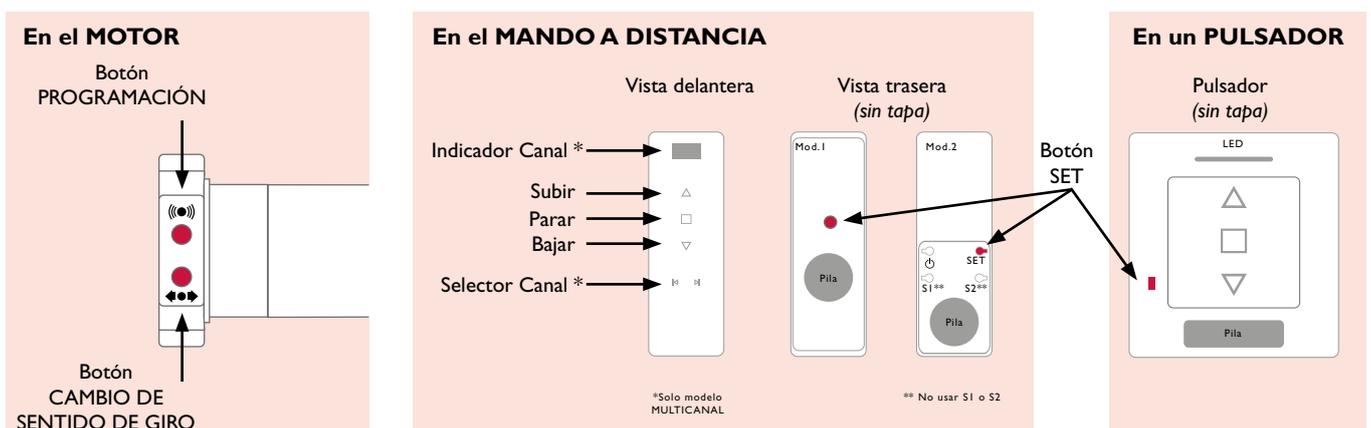
Instalación



Esquema de conexiones



Botones de programación



Antes de empezar a programar

El motor tiene 2 Finales de Carrera electrónicos y 4 Posiciones Intermedias opcionales programables desde el mando a distancia.

El Primer Final de Carrera se puede definir como Abierto o Cerrado. La distancia mínima entre Finales de Carrera y Posiciones Intermedias es de 30 cm.

Cuando los 2 Finales de Carrera han sido programados el motor pasa automáticamente a "Modo Continuo".

Las Posiciones Intermedias sólo se pueden añadir cuando los 2 Finales de Carrera han sido programados y únicamente funcionarán en "Modo Continuo".

En "Modo Continuo" al pulsar la tecla ARRIBA/ABAJO del mando a distancia el motor realiza un desplazamiento constante hasta la siguiente Posición Intermedia o Final de Carrera. Si se pulsa 2 veces la tecla ARRIBA/ABAJO el motor no se detendrá en ninguna Posición Intermedia.

En "Modo Pulsos" al pulsar la tecla ARRIBA/ABAJO del mando a distancia el motor realiza un desplazamiento corto. Si se realiza una pulsación larga en la tecla ARRIBA/ABAJO el motor se desplazará continuamente.

Programación básica

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

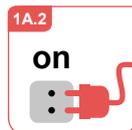
I. Programación del Mando a distancia / Canal

⚠ Si se usa el Mando Multicanal, elegir previamente el canal

IA. Con el motor desconectado



Mantener pulsado el botón SUBIR con el motor desconectado



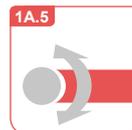
Conectar el motor sin soltar el botón SUBIR



El Motor girará ligeramente, soltar el botón SUBIR



Pulsar SUBIR una vez



El Motor girará ligeramente



MANDO / CANAL programado

IB. Con el motor conectado



Pulsar "Boton PROG" durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SUBIR una vez



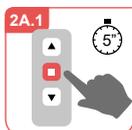
El Motor girará ligeramente



MANDO / CANAL programado

2. Cambio del sentido de giro (solo si es necesario)

2A. Desde el Mando a distancia



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar BAJAR una vez

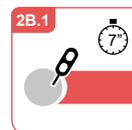


El Motor girará ligeramente

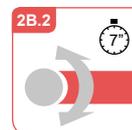


SENTIDO cambiado

2B. Directamente desde del Motor



Pulsar [botón] durante 7 seg.



El Motor girará ligeramente pasados 7 seg.

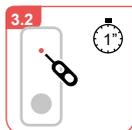


SENTIDO cambiado

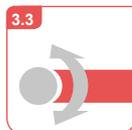
3. Programación del 1^{er} Final de Carrera



Quitar la tapa para acceder al botón SET



Pulsar SET durante 1 seg.



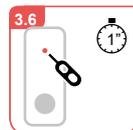
El Motor girará ligeramente



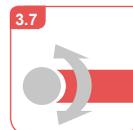
Mover hasta la posición deseada



Pulsar SUBIR y BAJAR una vez para elegir el final de carrera



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



1ER FINAL DE CARRERA programado

4. Programación del 2º Final de Carrera



Mover hasta la posición deseada



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



2º FINAL DE CARRERA programado

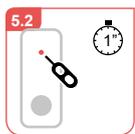
Programación de posiciones intermedias (opcional)

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

5. Programación de Posiciones Intermedias (máximo 4) ⚠ Solo en "Modo Continuo"



Mover hasta la posición POSICIÓN INTERMEDIA a programar



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente

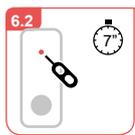


POSICIÓN programada

6. Borrado de Posiciones Intermedias (válido también para el 2º Final de Carrera)



Mover hasta la POSICIÓN INTERMEDIA a eliminar



Pulsar SET durante 7 seg.



El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.



El Motor girará ligeramente pasados 7 seg.

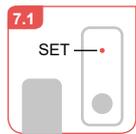


POSICIÓN borrada

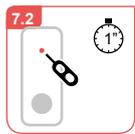
Funciones adicionales

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

7. Ajuste fino de Final de Carrera / Posición intermedia



Mover hasta el FINAL DE CARRERA o POSICIÓN a ajustar



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Ajustar hasta la posición deseada



Pulsar SET durante 1 seg.

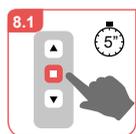


El Motor girará ligeramente



NUEVA POSICIÓN ajustada

8. Cambio entre "Modo Pulsos" y "Modo Continuo" ⚠ Solo es posible el cambio si los Finales de Carrera están programados



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar PARAR una vez

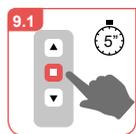


El Motor girará ligeramente



MODO cambiado

9. Añadir Mando a distancia / Canal usando otro programado



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SUBIR en el nuevo Mando / Canal



El Motor girará ligeramente



nuevo MANDO A DISTANCIA / CANAL añadido

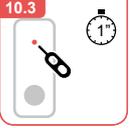
10. Borrado de Mando a distancia / Canal (en Mando Multicanal)



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente.



Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente.



MANDO A DISTANCIA / CANAL borrado.

11. Bloqueo/Desbloqueo del número de canales disponibles (Sólo en Mando Multicanal)

11A. Bloqueo de canales



Para bloquear: Sitarse en el canal deseado.



Pulsar PARAR y flecha DERECHA durante 5 seg.



NUMERO DE CANALES bloqueado.

11B. Desbloqueo de canales



Para desbloquear: Sitarse en cualquier canal.



Pulsar PARAR y flecha DERECHA durante 5 seg.



NUMERO DE CANALES desbloqueado.

Borrado completo (Reset de fábrica)

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

⚠ El Borrado Completo eliminará: Posiciones Intermedias, Finales de carrera, Mandos a distancia / Canales, Sentido de giro y Modo seleccionado.

12A. Borrado completo desde el Mando a distancia



Pulsar PARAR durante 5 seg.



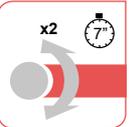
El Motor girará ligeramente.



Pulsar SUBIR en el nuevo Mando / Canal.



El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.



El Motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.



BORRADO COMPLETO realizado.

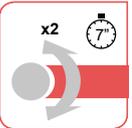
12B. Borrado completo desde el Motor



Pulsar (●) durante 7 seg.



El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.



El Motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.



BORRADO COMPLETO realizado.

Advertencias



El motor tiene protecciones internas para evitar sobrecalentamiento y se detendrá cuando esté funcionando continuamente 4 -6 min. o su temperatura interna supere los 110°C. El motor permanecerá inactivo 3-10 min. para enfriarse.



Instalar el cable con curva hacia abajo, para evitar entrada de agua en el motor.



Riesgo eléctrico



Riesgo de atrapamiento



No golpear el dispositivo



No perforar el dispositivo



Mantener alejado de líquidos o sustancias corrosivas

Resolución de problemas

| Problemas | Causas | Soluciones |
|--|---|---|
| El motor no funciona o funciona muy despacio. | A - Sobrecarga. B - Instalación incorrecta. C - Voltaje incorrecto | A - Comprobar peso cortina. B - Comprobar componentes. C - Comprobar alimentación. |
| El motor se detiene mientras está funcionando. | A - Sobrecalentamiento. B - Fallo del suministro. C - El motor alcanzó un Final de Carrera. | A - Dejar enfriar el motor. B - Comprobar suministro. C - Pulsar sentido contrario. |