

PROGRAMACIÓN DE Motor **45 mm** TOPES MECÁNICOS

B I D I R E C C I O N A L

1 Aviso de Configuración

Lea atentamente los siguientes puntos de atención antes de configurar.

1.1. Utilice kits de accesorios para proteger los cables que no se utilizan.

1.2. Operando:

-El intervalo válido del botón del emisor es de 10 segundos, el emisor abandonará el conjunto después de 10 segundos.

-El motor se activará o emitirá un pitido para obtener una pista, realice el siguiente paso después de la pista.

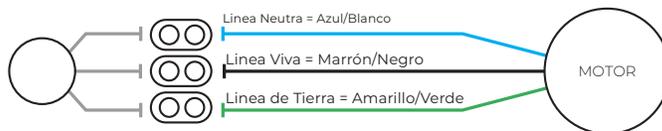
1.3. Si el emisor se pierde, vuelva a configurarlo con un nuevo emisor.

1.4. Un motor puede almacenar un máximo de 10 canales; después de almacenarse por completo, si empareja nuevos canales, solo el último se cubrirá circularmente.



Conexión eléctrica

Tres cables: CA 120 V, 60 Hz

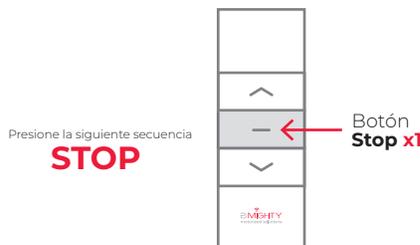


NOTA IMPORTANTE

Para efectos de hacer válida su garantía, recuerde aterrizar su motor a tierra física.

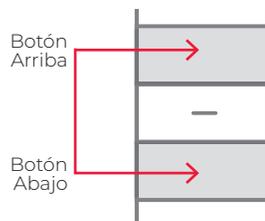
2 Enlace de motor a control

2.1. Una vez conectado y aterrizado su motor, emitirá 1 "beep" y 1 ciclo, posteriormente, presione **STOP** hasta que el motor realice 2 ciclos y 3 beeps, esto indicara que el motor se a vinculado a su control remoto.



3 Validar sentido de motor

3.1. Si el motor al momento de enlazar con el control se encuentra invertido el sentido, **antes de grabar límites**, presione **ARRIBA + ABAJO** al mismo tiempo hasta que el motor realice 1 ciclo y soltar.



NOTAS

1. Si dentro de **10 seg.** el motor no recibe alguna señal por parte del control, el motor saldrá del modo configuración automáticamente. Tendrá que comenzar el proceso vinculación desde el **punto 1 (Enlace de motor)**.

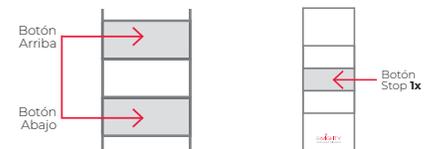
2. El cambio de sentido de giro deberá realizarse dentro de los **15 segundos** después de vincular el control.

4 Activar/Desactivar modo tildeo

4.1. Presione **ARRIBA + ABAJO** al mismo tiempo hasta que el motor realice **1 ciclo** y suelte, posteriormente presione **STOP**, el modo tildeo se habra activado.

ARRIBA+ABAJO, STOP

Nota: Para mover de forma continua mantenga presionado durante 2 segundos el botón **arriba/abajo**.



5 Agregar/eliminar control extra

5.1. El motor cuenta con el siguiente método para agregar control.



CONTROL MAESTRO



CONTROL SECUNDARIO

P2,
"Beep" x1

P2,
"Beep" x1

- P2
"Beep" x7

PROGRAMACIÓN DE Motor **45 mm** **TOPES MECÁNICOS**

B I D I R E C C I O N A L

CONFIGURACIÓN DE TOPES MANUALES **CABEZAL IZQUIERDO - CABLE ATRÁS**

Nota: configuración compatible con **caída de tela hacia atrás** del motor, en caso de caída hacia el frente, la posición de los límites/topes **se invertirá**.



Varilla de ajuste

6

Definir Topes Superior/Inferior

6.1. Gire el orificio que se encuentre en el cabezal del motor, dependiendo del sentido que usted requiera.

Tope Inferior

6.1.1. Si al subir su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).

BLANCO

 **+** Bajar el tope



 **-** Subir el tope



Tope Superior

6.1.2. Si al bajar su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).

ROJO

 **+** Subir el tope



 **-** Bajar el tope



6.2. Valide con su control si ya llegó a la posición deseada, si aun no ha llegado continúe con las instrucciones anteriores.

PROGRAMACIÓN DE Motor **45 mm** TOPES MECÁNICOS

B I D I R E C C I O N A L

CONFIGURACIÓN DE TOPES MANUALES **CABEZAL DERECHO - CABLE ATRÁS**

Nota: configuración compatible con **caída de tela hacia atrás** del motor, en caso de caída hacia el frente, la posición de los límites/topes **se invertirá**.

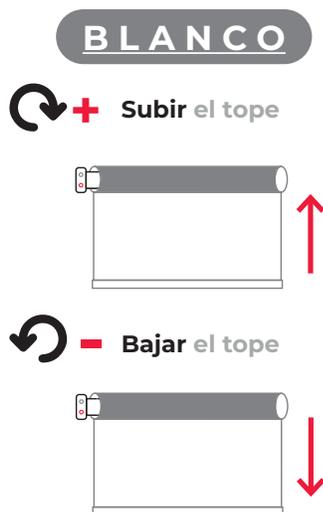


7 Definir Topes Superior/Inferior

7.1. Gire el orificio que se encuentre en el cabezal del motor, dependiendo del sentido que usted requiera.

Topes Superior

7.1.1. Si al subir su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).



Topes Inferior

7.1.2. Si al bajar su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).



7.2. Valide con su control si ya llegó a la posición deseada, si aun no ha llegado continúe con las instrucciones anteriores.

PROGRAMACIÓN DE Motor **45 mm** **TOPES MECÁNICOS**

B I D I R E C C I O N A L

CONFIGURACIÓN DE TOPES MANUALES **CABEZAL IZQUIERDO - CABLE ADELANTE**

Nota: configuración compatible con **caída de tela hacia atrás** del motor, en caso de caída hacia el frente, la posición de los límites/topes **se invertirá**.



8

Definir Topes Superior/Inferior

8.1. Gire el orificio que se encuentre en el cabezal del motor, dependiendo del sentido que usted requiera.

Topes Superior

8.1.1. Si al subir su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).

BLANCO

 **+** Subir el tope



 **-** Bajar el tope



Topes Inferior

8.1.2. Si al bajar su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).

ROJO

 **+** Subir el tope



 **-** Bajar el tope



8.2. Valide con su control si ya llegó a la posición deseada, si aun no ha llegado continúe con las instrucciones anteriores.

PROGRAMACIÓN DE Motor **45 mm** TOPES MECÁNICOS

B I D I R E C C I O N A L

CONFIGURACIÓN DE TOPES MANUALES CABEZAL DERECHO - CABLE ADELANTE

Nota: configuración compatible con **caída de tela hacia atrás** del motor, en caso de caída hacia el frente, la posición de los límites/topes **se invertirá**.



9

Definir Topes Superior/Inferior

9.1. Gire el orificio que se encuentre en el cabezal del motor, dependiendo del sentido que usted requiera.

Tope Superior

9.1.1. Si al subir su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).



Tope Inferior

9.1.2. Si al bajar su persiana rebasa la posición deseada, pare con su control y realice el siguiente método con la herramienta de ajuste (Varilla verde).



9.2. Valide con su control si ya llegó a la posición deseada, si aun no ha llegado continúe con las instrucciones anteriores.