

**Datos técnicos:**

- Un canal de emisor puede controlar 20 receptores como máximo al mismo tiempo
- Motor compatible con con mando a distancia y pulsador.
- Alimentación a 230 V y 50 Hz

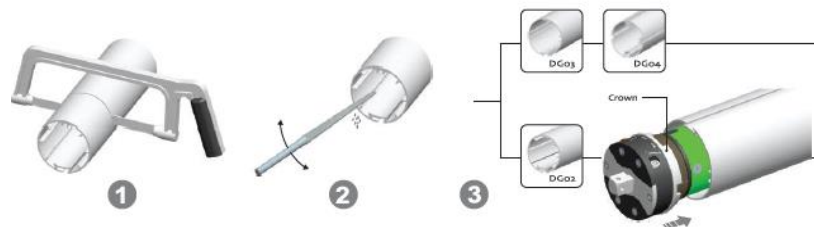
**Advertencias:**



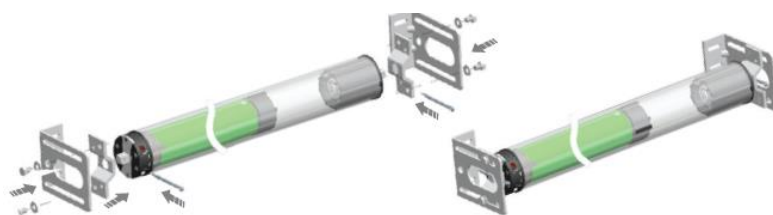
- No perforar el motor.
- No mojar el motor.
- No golpear el motor.
- No tensar el cable de alimentación del motor.

**Instalación de la corona:**

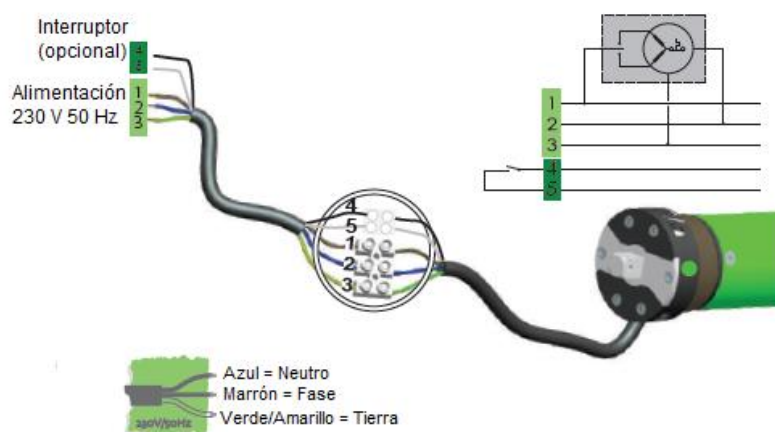
Para la colocación de la corona, debemos cortarla a la medida de el motor para así poder ajustarla correctamente.



**Instalación de soporte:**



**Instalación eléctrica:**



**Añadir un mando/emisor:**

Para añadir un mando o emisor a nuestro motor debemos seguir los siguientes pasos:

1. Alimentar el motor a 230V ( el motor reaccionara con un pitido ).
2. Pulsar el botón P2 del mando ( el motor reaccionara con un pitido ).
3. Volver a pulsar el botón P2 del mando ( el motor reaccionara con un pitido ).
4. Volver a pulsar el botón P2 ( el motor reaccionara con un pitido ) y el mando ya estará enlazado.



**Eliminar un mando/emisor:**

Para eliminar un mando ya asociado al motor debemos seguir estos pasos:

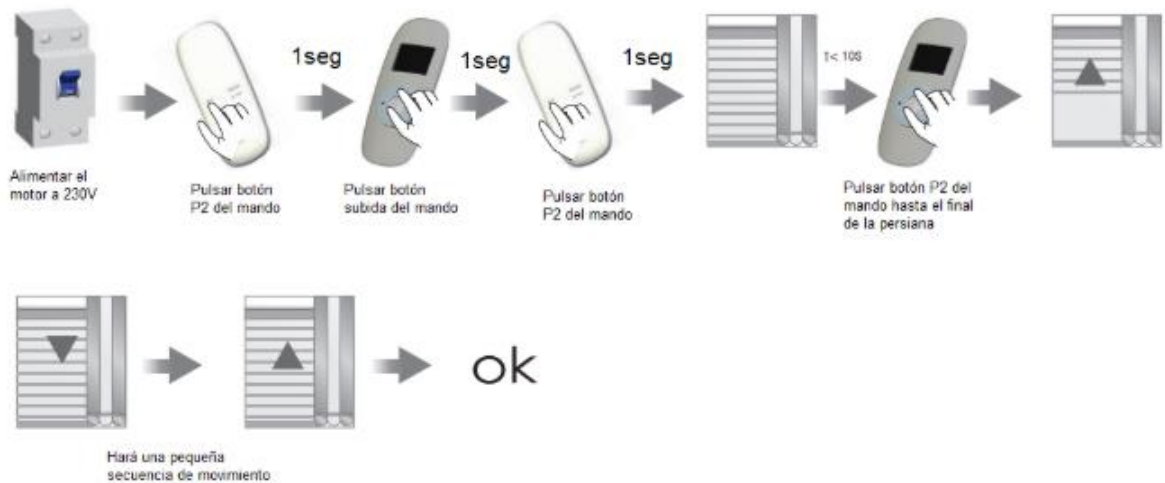
1. Alimentar el motor a 230V ( el motor reaccionara con un pitido ).
2. Pulsar el botón P2 del mando ( el motor reaccionara con un pitido ).
3. Pulsar el botón de bajada del mando ( el motor reaccionara con un pitido ).
4. Pulsar el botón P2 del mando ( el motor reaccionara con un pitido ) y el mando quedará automáticamente eliminado.



**Añadir final de carrera electrónico superior y inferior:**

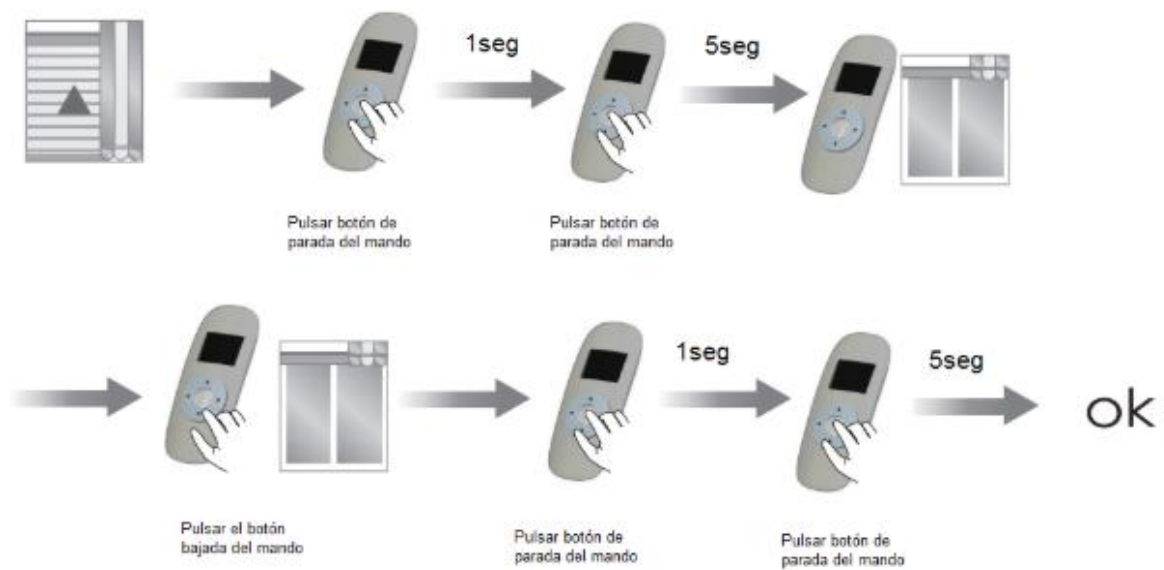
Para preparar el motor en modo programación finales de carrera:

1. Alimentar el motor a la red eléctrica a 230V ( el motor reaccionara con un pitido ).
2. Pulsaremos el botón P2 del mando ( el motor reaccionara con un pitido ).
3. Pulsaremos el botón de subida del mando para programar el primer final de carrera ( el motor reaccionara con un pitido ).
4. Para acabar pulsaremos de nuevo el P2 ( el motor reaccionara con un pitido ).
5. Cuando hayamos hecho las tres pulsaciones el motor esta preparado para programar los finales de carrera



Para añadir los finales de carrera debemos seguir los siguientes pasos:

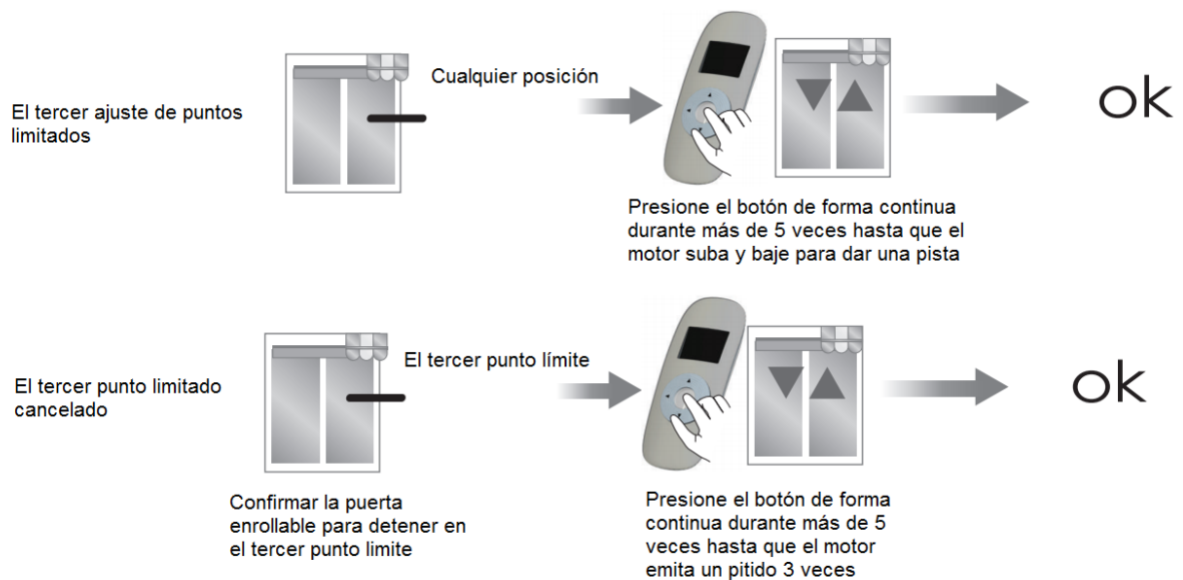
1. Llevar el motor al punto alto deseado y pararlo pulsando Stop levemente.
2. Una vez en la posición lo pulsaremos nuevamente durante 5 segundos (el motor reaccionara con un pitido) y el punto queda grabado
3. Una vez hecho esos pasos pulsaremos el botón de bajada hasta el punto deseado ( el motor reaccionara con un pitido ).
4. Mantendremos el botón de Stop durante unos 5 segundos, asi quedaran los dos finales de carrera programados ( el motor reacciona con tres pitidos ).



### Añadir final de carrera intermedio

Para añadir un punto de paro intermedio deberemos seguir los siguientes pasos:

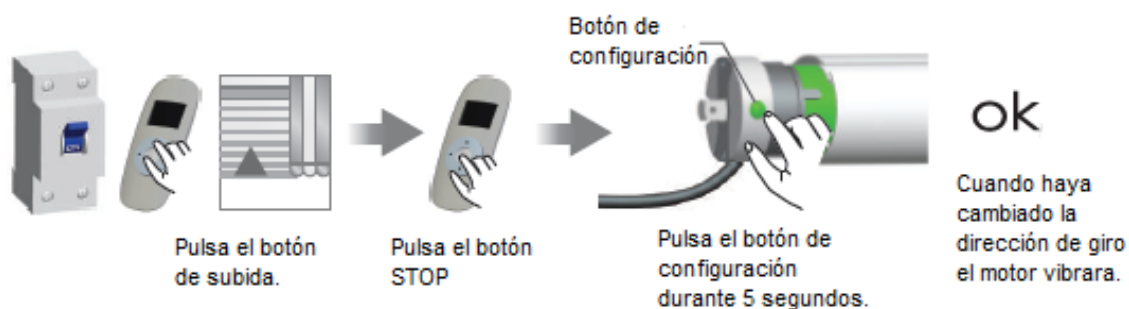
1. Llevar la persiana al punto de paro deseado.
2. Presionar el botón de Stop durante 5 segundos.
3. La persiana pitará y hará una secuencia de subida y bajada, el punto de paro intermedio habrá quedado memorizado.



**Invertir el sentido del giro:**

Para invertir el sentido de giro del motor deberemos seguir los pasos siguientes:

1. Pulsar el botón de subida
2. Pulsar el botón de Stop
3. Pulsar el botón de configuración del cabezal del motor durante 5 segundos.
4. El motor pitará y realizará una secuencia de subida y bajada, el sentido habrá quedado invertido.



MANUAL MOTOR DETECTA

