

PROGRAMACIÓN

• ASOCIACIÓN DEL PRIMER MANDO EMISOR

Método 1

1. Mantener pulsado el botón de programación situado en el cable del cabezal del motor hasta que el motor realice un movimiento.
2. Pulsar **SUBIR** del emisor. El motor hace un movimiento y el mando queda asociado.

Método 2

1. Mantener pulsado el botón **SUBIR** del emisor hasta que el led del mando se quede iluminado fijo.
2. SIN soltar **SUBIR** del emisor, conectar el motor a corriente. El motor hace un movimiento.
3. Soltar el botón **SUBIR** y, a continuación, presionar **SUBIR** una vez. El motor hace un movimiento y el mando queda asociado.

• CAMBIO DEL SENTIDO DE GIRO DEL MOTOR

1. Mantener pulsado **STOP** del emisor hasta que el motor haga un movimiento.
2. Pulsar **BAJAR** del emisor. El motor realiza un movimiento de confirmación.

AJUSTE DE LOS FINALES DE CARRERA

⚠ ¡ATENCIÓN! DOS TIPOS DE CONFIGURACIONES DISTINTAS SEGÚN SE INSTALE EN TOLDO COFRE U OTRO SISTEMA DE TOLDO

• TOLDO COFRE: AJUSTE DE LOS LÍMITES SUPERIOR E INFERIOR

1. Pulsar el botón **PROG** del mando (botón de la parte trasera). El motor hace un movimiento.
2. Mover el toldo hasta el **límite inferior (salida)** y pulsar **PROG** del mando. El motor hace un movimiento.
3. Mover la persiana hasta el **límite superior** y dejar que se cierra solo por completo dentro del cofre. El motor hace un movimiento y el límite superior queda ajustado de manera automática.

⚠ En toldo cofre, el final de carrera superior se reajustará de manera automática cada 20 ciclos para asegurar el cierre perfecto del cofre.

• OTROS SISTEMAS DE TOLDO: AJUSTE DE LOS LÍMITES SUPERIOR E INFERIOR

1. Pulsar el botón **PROG** del mando (botón de la parte trasera). El motor hace un movimiento.
2. Mover el toldo hasta el **límite inferior (salida)** y pulsar **PROG** del mando. El motor hace un movimiento.
3. Recoger el toldo hasta el **límite superior** deseado y pulsar **PROG** del mando. El motor hace un movimiento.
4. Pulsar **PROG** de nuevo para cerrar programación. El motor hace un movimiento.

AJUSTES ADICIONALES

• CORRECCIÓN DE FINALES DE CARRERA

⚠ EN LOS TOLDOS COFRE SOLO SE PUEDE MODIFICAR EL FINAL DE CARRERA INFERIOR (SALIDA), EL SUPERIOR SE REAJUSTA DE MANERA AUTOMÁTICA CADA 20 CICLOS

1. Llevar el toldo a la posición que se desea corregir
2. Pulsar **PROG** en el mando. El motor hace un movimiento.
3. Ajustar correctamente la nueva posición deseada, y pulsar **PROG**. El motor hace un movimiento.

• ASOCIAR (COPIAR) EMISORES ADICIONALES

Método 1 (con un mando ya asociado)

1. Mantener pulsado **STOP** en el mando ya asociado hasta que el motor realice un movimiento.
2. Pulsar **SUBIR** en el nuevo mando emisor. El motor hace un movimiento.

Método 2 (sin mando asociado)

1. Mantener pulsado **el botón del cabezal** del motor hasta que el motor realice un movimiento.
2. Pulsar **SUBIR** en el nuevo mando emisor. El motor hace un movimiento.

• BORRAR UN EMISOR (O UN CANAL)

1. En el emisor (o canal) a borrar, mantener pulsado **STOP** hasta que el motor realice un movimiento.
2. En el emisor (o canal) a borrar, pulsar **PROG**. El motor hace un movimiento.

• BORRAR TODA LA MEMORIA (RESET A FABRICA)

Método 1

1. Mantener pulsado **STOP** hasta que el motor realice un movimiento.
2. Mantener pulsado **PROG** durante 7 segundos, hasta que el motor haga dos movimientos.

Método 2

1. Pulsar y mantener **PROG** del cabezal del motor aprox 7 segundos, hasta que el motor haga dos movimientos.

• CAMBIO DE CONTINUO A IMPULSOS

1. Mantener pulsado **STOP** hasta que el motor realice un movimiento.
2. Pulsar **STOP**. El motor hace un movimiento.

LÓGICA DE FUNCIONAMIENTO

ORDEN EN EL MANDO	ACCIÓN
Una pulsación SUBIR	El motor hará un recorrido en subida hasta que encuentre el final de carrera superior.
Una pulsación BAJAR	El motor hará un recorrido en bajada hasta que encuentre el final de carrera inferior.

RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS

PROBLEMA	POSIBLE CAUSA	SOLUCIÓN
El motor se mueve a impulsos y no realiza el recorrido completo.	El motor está configurado en modo impulsos	Mantener pulsado STOP hasta que realice una pequeña rotación. A continuación, pulsar una vez STOP.
Se mueve en el sentido contrario al deseado (sube cuando se pulsa bajar / baja cuando se pulsa subir.	El motor está configurado con el sentido de giro invertido.	Mantener pulsado STOP hasta que realice una pequeña rotación. A continuación, pulsar una vez BAJAR.
El motor se ha parado de repente mientras estaba realizando un recorrido.	El motor está en modo de protección por sobrecalentamiento.	El motor volverá a funcionar cuando se enfríe (tiempo aproximado de 3 a 10 minutos).
El motor no reacciona a una orden desde el mando.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El mando está sin pila. 2. El motor no está conectado a la fuente de alimentación. 3. La batería no tiene carga. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Cambiar la pila y comprobar de nuevo. 2. Conectar el motor al panel solar y comprobar que todos los cables estén bien conectados. 3. Cargar la batería mediante cargador y comprobar que la conexión con el panel solar sea correcta.